

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2001年8月9日 (09.08.2001)

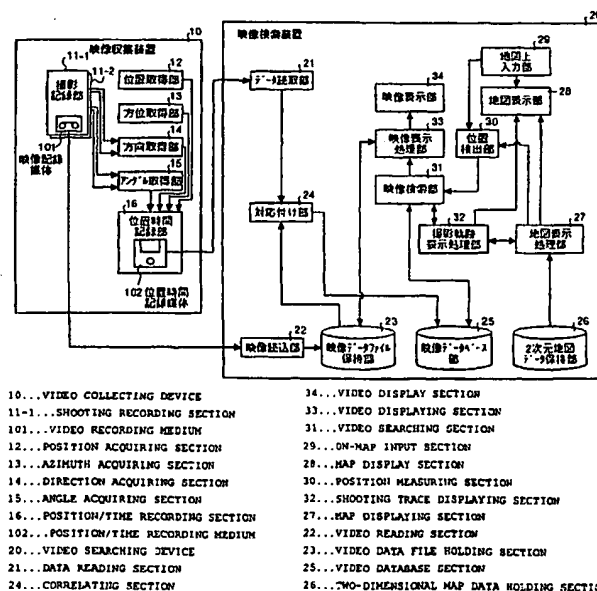
PCT

(10) 国際公開番号
WO 01/58153 A1

- (51) 国際特許分類: H04N 5/765, 5/907, 7/18, G09B 29/00, G06T 17/50
- (21) 国際出願番号: PCT/JP01/00566
- (22) 国際出願日: 2001年1月29日 (29.01.2001)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願2000-023173 2000年1月31日 (31.01.2000) JP
特願2000-172659 2000年6月8日 (08.06.2000) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 三菱電機株式会社 (MITSUBISHI DENKI KABUSHIKI KAISHA) [JP/JP]; 〒100-8310 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 柴山純
- (81) 指定国 (国内): CN, KR, US.
- (84) 指定国 (広域): ヨーロッパ特許 (AT, BE, CH, CY, DE, DK, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE, TR).
- 添付公開書類:
— 国際調査報告書
- 2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

(54) Title: VIDEO COLLECTING DEVICE, VIDEO SEARCHING DEVICE, AND VIDEO COLLECTING/SEARCHING SYSTEM

(54) 発明の名称: 映像収集装置、映像検索装置および映像収集検索システム



(57) Abstract: A video collecting device (10) generates a video recorded medium (101) and a position/time recorded medium (102). A video searching device (20) creates a video database in which video data read from the video recorded medium (101) is correlated with position/time data read by a data reading section (21) by a correlating section (24) with respect to time. A video shooting trace displaying section (32) searches video data including the shooting places on a map in a map display section (28) and displays the shooting places as traces. An on-map input section (29) designates a place on the map with reference to the traces, and then a video displaying section (33) reproduces the video data on the place and its neighborhood.



(57) 要約:

映像収集装置（１０）側では映像記録媒体（１０１）と位置時間記録媒体（１０２）を生成する。映像検索装置（２０）側では、対応付け部（２４）が映像記録媒体（１０１）から読み込んだ映像データとデータ読取部（２１）が読み取った位置時間データとを時間をもとに対応付けした映像データベースを生成する。撮影軌跡表示処理部（３２）は、地図表示部（２８）内の地図上に撮影位置をもつ映像データを検索し、撮影位置を軌跡として表示する。軌跡を参照し、地図上入力部（２９）によって地図上の位置が指示されるとこの位置の近傍の映像データを映像表示処理部（３３）が再生する。

明 細 書

映像収集装置、映像検索装置および映像収集検索システム

5 技術分野

この発明は、屋外、屋内、海底、地下、上空、宇宙などの各種空間を撮影した映像を収集し、収集した映像を撮影位置に対応させて検索し、再生し、編集することができる映像収集装置、映像検索装置および映像収集検索システムに関するものである。

10

背景技術

従来、たとえば自動車やトラックの運行管理のために、各種地点の道路状況をビデオカメラで撮影してビデオテープに記録し、事務所に持ち帰って各地点の映像を特定して再生する必要がある場合、まず、撮影時点でカメラに備えられている

15 テープカウンタやタイマカウンタを利用して、撮影者が自分で撮影地点とそのカウント値とを対応付けて記憶しておき、再生時にその記録データを参考にして所望の地点の道路状況の映像を再生するようにしていた。

しかしながら、撮影地点が多くなり、撮影期間も長くなると、これらの記録データの管理が煩雑となり、編集処理に多大の時間と労力とがかかるという問題点

20 があった。そのため、たとえば特開平7-248726号公報に記載されたGPS利用位置映像データ収集装置およびその再生装置では、第48図に示す構成によって撮影地点の位置データと映像データとを対応付けて所望の映像データを簡易に再生できるようにしている。

第48図において、位置情報検出部302は、GPS (Global Positioning

25 System) アンテナ301によって受信したGPS信号をもとに現在位置の緯度と経度とを検出した位置データをアドレス情報マッチング部308に出力する。映像入力処理部304は、撮影装置303によって撮影された映像信号を映像記憶

部 3 0 6 に出力するとともにアドレス情報マッチング部 3 0 8 に出力する。映像記憶部 3 0 6 は、入力された映像信号を映像データとして撮影時間データとともに映像記録媒体 3 0 5 に記録する。一方、アドレス情報マッチング部 3 0 8 は、位置データと、映像データが記録される映像記録媒体上の記録アドレスとを対応
5 づけた映像管理データベース 3 0 7 を生成する。

映像位置指定部 3 1 3 は、地図情報記録媒体 3 0 9 の地図情報を読み出して地図を表示し、この地図上において再生した地点を指定する。アドレス情報変換部 3 1 4 は、映像位置指定部 3 1 3 によって指定された地点のアドレスに対応する映像データの記録アドレスを、映像管理データベースを検索することによって取得し、映像出力処理部 3 1 6 に出力する。映像出力処理部 3 1 6 は、この記録ア
10 ドレスに対応する映像データを映像記憶部 3 0 6 から取得し、取得した映像データを再生する。これによって、所望の地点における映像データを直ちに再生することができる。

しかしながら、上述した従来の G P S 利用位置映像データ収集装置では、アドレス情報マッチング部 3 0 8 が、映像データの記録アドレスと撮影位置との対応付けを、映像データと位置情報との取得と同時に行うようにしているので、映像データを撮影する撮影装置 3 0 3 と、G P S アンテナ 3 0 1 および位置情報検出部 3 0 2 とを通信回線などを用いて接続する必要がある。このため、たとえば、複数の車両がほぼ同一位置で併走する状態で複数の映像を撮影する場合、各車両
20 に上述した撮影装置 3 0 3 と位置情報検出部 3 0 2 等を設ける必要があり、装置全体の規模が大きくなるとともに、効率的な撮影を行うことができないという問題点があった。

また、上述した従来の G P S 利用位置映像データ収集装置では、映像位置指定部 3 1 3 によって地図上の位置を指定するが、表示される映像データとの位置関係が地図上において不明であり、所望の位置を撮影した映像データを確実に再生
25 することができないという問題点があった。

さらに、利用者が所望の 2 地点間における映像データを再生したい場合で、複

数の一連の映像データを用いて再生する場合、各一連の映像データ間の接続が途切れてしまう場合が生ずるという問題点があった。

また、複数の一連の映像データを用い、交差点などの交点を通過する映像を一方の一連の映像データから他方の一連の映像データに切り替えて再生する場合、
5 交点において一方の一連の映像データの撮影方向と他方の一連の映像データの撮影方向とが異なる場合が発生し、この場合、交点において急激に被写体に変化し、見づらい映像を表示することになるという問題点があった。

さらに、撮影した一連の映像データ内に不要な映像データがある場合に、この映像データを削除した新たな一連の映像データを生成する編集処理を行うが、一
10 連の映像データの中から削除対象の映像データ領域の指示が煩雑であり、使い勝手が悪いという問題点があった。

また、車両などに撮影装置を搭載して映像を収集する場合、たとえば信号待ち等によって車両の移動速度が一定であるとは限らないため、撮影された映像に冗長な映像データが含まれてしまい、効率的な映像データの記録を行うことができないという問題点があった。
15

さらに、地上のみでなく、高いビルの屋上部分や地下街などを撮影した映像データを地図上で確実に指示できることが要望される。また、再生された映像内の建物が、地図上のどの部分に位置するかを知りたい場合がある。さらに、再生された映像内の位置に新規の建物を配置した場合に生ずる景観の違いを知りたい場合もある。また、利用者は、現在撮影している映像の状況をリアルタイムで見たい場合がある。
20

従って、この発明は、映像データの収集を簡易な構成によって容易に収集することができ、撮影した映像データを的確に指示、再生でき、再生映像に対する地図上の位置関係を的確に把握することができるとともに、映像データに対する各種の加工処理を容易かつ柔軟に行うことができる映像収集装置、映像検索装置および映像収集検索システムを提供することを目的としている。
25

発明の開示

この発明にかかる映像検索装置は、撮影時間とともに記録された一連の映像データを読み込む映像読込手段と、前記映像読込手段によって読み込まれた一連の映像データを保持する映像データ保持手段と、少なくとも前記一連の映像データを取得した撮影位置と撮影時間とを含む属性情報を読み取る属性情報読取手段と、前記映像データ保持手段に保持された一連の映像データと前記属性情報読取手段によって読み取られた属性情報とを前記撮影時間をもとに対応づける対応付け手段と、前記対応付け手段によって対応づけられた対応関係を保持する映像データベースと、地図データを保持する地図データ保持手段と、前記地図データをもとに地図表示手段上に地図データを表示する処理を行う地図表示処理手段と、前記映像データベースを検索する映像検索手段と、前記地図表示手段に表示された地図内に撮影位置をもつ映像データを前記映像検索手段によって検索し、検索した撮影位置を前記地図上に軌跡として表示する軌跡表示処理手段と、前記一連の映像データを表示する映像表示手段と、前記地図表示手段に表示された地図上の位置を指示する位置指示手段と、前記位置指示手段によって指示された位置近傍の撮影位置に対応する映像データを前記映像データ保持手段から取得して前記映像表示手段に再生表示させる映像処理手段と、を備えたことを特徴とする。

この発明によれば、まず、映像読込手段が、撮影時間とともに記録された一連の映像データを読み込み、この一連の映像データを映像データ保持手段に保持する。その後、対応付け手段が、属性情報読取手段によって、少なくとも前記一連の映像データを取得した撮影位置と撮影時間とを含む属性情報を読み取り、前記映像データ保持手段に保持された一連の映像データとの対応付けを撮影時間をもとに行い、この対応関係を映像データベースとして映像データベース部に保持させる。一方、地図表示処理手段は、地図データ保持手段に保持された地図データをもとに地図表示手段上に地図データを表示する処理を行う。その後、軌跡表示処理手段は、前記地図表示手段に表示された地図内に撮影位置をもつ映像データを映像検索手段によって前記映像データベースを検索し、検索した撮影位置を前

記地図上に軌跡として表示する。その後、映像表示処理手段は、位置指示手段が地図上の位置を指示すると、指示された位置近傍の撮影位置に対応する映像データを前記映像データ保持手段から取得して映像表示手段に再生表示させるようにしている。

- 5 つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記属性情報は、撮影方位、撮影方向、撮影アングルあるいはこれらを組み合わせた情報をさらに含むことを特徴とする。

- この発明によれば、前記属性情報に、撮影方位、撮影方向、撮影アングルあるいはこれらを組み合わせた情報を含めるようにし、これらの属性情報を映像データベースとして保持するようにしている。
- 10

- つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記軌跡表示処理手段は、前記地図表示手段に表示された地図内の撮影位置をもつ一連の映像データを前記映像検索手段によって検索し、検索した一連の映像データの各撮影位置を接続した経路と該経路上をスライドし、映像データの再生開始位置を示す入力用ボタンとからなるスライドバーを前記地図上に表示する軌跡型ボタン表示処理手段をさらに備えたことを特徴とする。
- 15

- この発明によれば、軌跡型ボタン表示処理手段が、地図表示手段に表示された地図内の撮影位置をもつ一連の映像データを映像検索手段によって検索し、検索した一連の映像データの各撮影位置を接続した経路と該経路上をスライドし、映像データの再生開始位置を示す入力用ボタンとからなるスライドバーを前記地図上に表示し、この入力用ボタンを地図上入力手段によってスライドさせ、映像データの映像開始位置を指示するようにしている。
- 20

- つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記位置指示手段によって指示された撮影開始と撮影終了とを示す二つの位置間に存在する一連の映像データを前記映像検索手段によって検索し、該一連の映像データが示す撮影位置を経由した前記二つの位置間の経路を生成し、該経路上における撮影位置の軌跡を前記地図表示手段に表示し、前記位置指示手段によって撮影位置が指示さ
- 25

れると、該撮影位置以降における前記経路上の映像データを表示させる経路探索手段をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、経路探索手段が、位置指示手段によって指示された撮影開始と撮影終了とを示す二つの位置間に存在する一連の映像データを前記映像検索手段によって検索し、該一連の映像データが示す撮影位置を経由した前記二つの位置間の経路を生成し、該経路上における撮影位置の軌跡を前記地図表示手段に表示し、前記位置指示手段によって撮影位置が指示されると、該撮影位置以降における前記経路上の映像データを表示させるようにしている。

つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記映像処理手段は、前記二つの位置間の経路上に一連の映像データが複数存在する場合、該経路上の映像データを接続して再生表示することを特徴とする。

この発明によれば、映像処理手段が、前記二つの位置間の経路上に一連の映像データが複数存在する場合、該経路上の映像データを自動接続して再生表示するようにしている。

つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、一連の映像データが交差する交点の周囲が撮影された交点映像を保持する交点映像保持手段と、前記交点映像と該交点映像の属性情報とを対応づけた対応関係を保持する交点データベースと、前記交点を経由する映像データが存在する場合、前記交点データベースを検索し、前記交点映像保持手段に保持された交点映像を用いて該交点の周囲の映像を補完する接続補完手段と、をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、接続補完手段が、交点を経由する映像データが存在する場合、交点データベースを検索し、この検索結果をもとに交点映像保持手段に保持された交点映像を用いて該交点の周囲の映像を補完するようにしている。

つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記一連の映像データの切断および合成を含む編集処理を行う映像編集手段をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、映像編集手段が、前記地図表示手段上に表示された軌跡を

もとに、一連の映像データの切断および合成を含む編集処理を行うようにしている。

- つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記一連の映像データを構成する各映像データ間の撮影位置間隔がほぼ等しくなるように映像データの
- 5 間の間引きあるいは挿入を行う映像調整手段をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、映像調整手段が、一連の映像データを構成する各映像データ間の撮影位置間隔がほぼ等しくなるように映像データの間引きあるいは挿入を行うようにしている。

- つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記地図データ保持手段は、3次元地図データを保持し、前記地図表示処理手段は、前記3次元地図データを
- 10 もとに3次元地図を前記地図表示手段に立体表示する処理を行うことを特徴とする。

この発明によれば、地図表示処理手段が、3次元地図データをもとにした3次元地図を地図表示手段に立体表示するようにしている。

- つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記軌跡表示処理手段は、前記軌跡を3次元位置に表示することを特徴とする。
- 15

この発明によれば、軌跡表示処理手段が、地図表示手段に表示された3次元地図の表示範囲内の撮影位置を軌跡として3次元地図上の3次元位置に表示するようにしている。

- つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記属性情報をもとに、前記映像表示手段上に表示された撮影範囲を前記地図表示手段上に表示する処理を行う撮影位置表示処理手段をさらに備えたことを特徴とする。
- 20

- この発明によれば、撮影位置表示処理手段が、映像データベース内の属性情報をもとに、映像表示手段上に表示された撮影位置からの撮影範囲を前記地図表示手段上に表示するようにしている。
- 25

つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記映像表示手段上に表示された映像の撮影位置と撮影方向と撮影アングルと同じ3次元表示の位

置と方向とアングルとをもつ3次元立体表示を該映像に同期して前記地図表示手段上に表示させる同期処理手段をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、同期処理手段が、映像表示手段上に表示された映像の撮影位置と撮影方向と撮影アングルと同じ3次元表示の位置と方向とアングルとをもつ3次元立体表示を該映像に同期して前記地図表示手段上に表示させるようにしている。

つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記映像表示手段の表示画面上の位置を指定する映像位置指定手段と、前記映像表示手段に表示されている映像データの撮影位置と撮影方向と撮影アングルとをもとに前記映像位置指定手段が指示した位置に対応する3次元位置を算出し、前記地図表示手段に該3次元位置を表示する処理を行う3次元位置表示処理手段と、をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、映像位置指定手段が、映像表示手段の表示画面上の位置を指定すると、3次元位置表示処理手段が、映像表示手段に表示されている映像データの撮影位置と撮影方向と撮影アングルとをもとに前記映像位置指定手段が指示した位置に対応する3次元位置を算出し、地図表示手段に該3次元位置を表示する処理を行うようにしている。

つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記映像表示手段の表示画面上の位置を指定する映像位置指定手段と、3次元モデルを保持する3次元モデル保持手段と、前記映像表示手段に表示された映像に対応させて前記映像位置指定手段が指定した位置に前記3次元モデルを該映像に合成して表示させる3次元モデル映像合成手段と、をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、映像位置指定手段が、映像表示手段の表示画面上の位置を指定すると、3次元モデル映像合成手段が、映像表示手段に表示された映像に対応させて前記映像位置指定手段が指定した位置に3次元モデルを該映像に合成して表示させるようにしている。

つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記映像表示手段

に表示されている映像データの撮影位置と撮影方向と撮影アングルとをもとに前記映像位置指定手段が指示した位置に対応する3次元位置を算出し、前記地図表示手段が表示する地図の該3次元位置に前記3次元モデルを該地図に合成して表示する処理を行う3次元モデル地図合成手段をさらに備えたことを特徴とする。

5 この発明によれば、3次元モデル地図合成手段が、映像表示手段に表示されている映像データの撮影位置と撮影方向と撮影アングルとをもとに前記映像位置指定手段が指示した位置に対応する3次元位置を算出し、前記地図表示手段が表示する地図の該3次元位置に前記3次元モデルを該地図に合成して表示する処理を行うようにしている。

10 つぎの発明にかかる映像収集装置は、撮影した一連の映像データを撮影時間とともに記録する映像記録手段と、少なくとも撮影位置と撮影時間とを含む属性情報を取得する位置取得手段と、前記位置取得手段によって取得された属性情報を記録する位置時間記録手段と、前記映像記録手段および前記位置時間記録手段による記録時間を同期させてそれぞれ記録させる記録制御手段と、を備えたことを
15 特徴とする。

この発明によれば、記録制御手段が、映像記録手段および位置時間記録手段による記録時間を同期させてそれぞれ記録させるようにしている。

つぎの発明にかかる映像収集検索システムは、撮影した一連の映像データを撮影時間とともに記録する映像記録手段と、前記一連の映像データを読み込む映像
20 読込手段と、少なくとも撮影位置と撮影時間とを含む属性情報を取得する位置取得手段と、前記位置取得手段によって取得された属性情報を記録する位置時間記録手段と、前記映像記録手段および前記位置時間記録手段による記録時間を同期させてそれぞれ記録させる記録制御手段と、前記映像読込手段によって読み込まれた一連の映像データと前記属性情報とを順次送信する処理を行う送信処理手段
25 と、を有した1以上の映像収集装置と、前記1以上の映像収集装置から送信された前記一連の映像データと前記属性情報とを受信する処理を行う受信処理手段と、前記受信処理手段によって受信された一連の映像データを保持する映像データ保

- 持手段と、前記受信処理手段によって受信された属性情報を保持する属性情報保持手段と、前記映像データ保持手段に保持された一連の映像データと前記属性情報保持手段に保持された属性情報とを前記撮影時間をもとに対应づける対応付け手段と、前記対応付け手段によって対応づけられた対応関係を保持する映像データベースと、地図データを保持する地図データ保持手段と、前記地図データをもとに地図表示手段上に地図データを表示する処理を行う地図表示処理手段と、前記映像データベースを検索する映像検索手段と、前記地図表示手段に表示された地図内に撮影位置をもつ映像データを前記映像検索手段によって検索し、検索した撮影位置を前記地図上に軌跡として表示する軌跡表示手段と、前記一連の映像
- 5 データを表示する映像表示手段と、前記地図表示手段に表示された地図上の位置を指示する位置指示手段と、前記位置指示手段によって指示された位置近傍の撮影位置に対応する映像データを前記映像データ保持手段から取得して前記映像表示手段に再生表示させる映像処理手段と、を有し、前記1以上の映像収集装置に接続された映像検索装置と、を備えたことを特徴とする。
- 10
- 15 この発明によれば、1以上の映像収集装置側において、まず、記録制御手段が、映像記録手段および位置時間記録手段による記録時間を同期させてそれぞれ記録させる。その後、送信処理手段が、映像読込手段によって映像記録手段から読み込んだ一連の映像データと、位置時間記録手段が記録した属性情報とを順次映像検索装置側に送信する処理を行う。映像検索装置側では、受信処理手段が、前記
- 20 1以上の映像収集装置から送信された前記一連の映像データと前記属性情報とを受信する処理を行い、映像データ保持手段に一連の映像データを保持させ、属性情報保持手段に属性情報を保持させる。その後、対応付け手段が、前記映像データ保持手段に保持された一連の映像データと前記属性情報保持手段に保持された属性情報とを前記撮影時間をもとに対应づけ、この対応関係を映像データベース
- 25 として保持する。地図表示処理手段は、地図データ保持手段に保持された地図データをもとに地図表示手段上に地図データを表示する処理を行う。その後、軌跡表示処理手段は、前記地図表示手段に表示された地図内に撮影位置をもつ映像デ

ータを映像検索手段によって前記映像データベースを検索し、検索した撮影位置を前記地図上に軌跡として表示する。その後、映像表示処理手段は、位置指示手段が地図上の位置を指示すると、指示された位置近傍の撮影位置に対応する映像データを前記映像データ保持手段から取得して映像表示手段に再生表示させるようにしている。

つぎの発明にかかる映像収集検索システムは、上記の発明において、前記 1 以上の映像収集装置は、送信すべき映像データを間引き、送信するデータ量を調節する転送調節手段をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、映像調節手段が、送信すべき映像データを間引き、送信するデータ量を調節するようにしている。

つぎの発明にかかる映像収集検索システムは、上記の発明において、前記映像検索装置は、前記 1 以上の映像収集装置から送信される一連の映像データおよび属性情報の受信を時分割で切り替える通信先選択手段をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、通信先選択手段が、1 以上の映像収集装置から送信される一連の映像データおよび属性情報の受信を時分割で切り替えるようにしている。

つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、映像データを取得した撮影位置に対応する地図属性情報を前記地図データ保持手段から検索する地図属性検索手段と、前記地図属性情報を表示する地図属性情報表示手段と、をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、地図属性検索手段が、映像データを取得した撮影位置に対応する地図属性情報を前記地図データ保持手段から検索し、地図属性情報表示手段が、前記地図属性情報を表示するようにしている。

つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、指示された地図属性から 2 次元地図上の位置を検索する地図検索手段をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、映像データベースが、地図属性検索手段によって検索した

地名などの地図属性情報を記録しておき、地図検索手段が、前記地図属性情報をもとに2次元地図上の位置を検索し、位置指示手段に出力し、映像処理手段が、前記位置指示手段によって指示される位置から撮影した映像データを再生表示させるようにしている。

- 5 つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、映像の被写体位置と撮影位置との対応付けを行う被写体位置対応付け手段をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、被写体位置対応付け手段が、映像の被写体位置と撮影位置との対応付けを行い、映像データベースが前記対応付けの結果を保持し、位置指示手段によって地図上の位置を入力し、映像処理手段が、前記対応付けの結果を基にして該当の地図上の位置の被写体がしめる映像を、再生表示させるようにしている。

- 15 つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、映像の被写体面と前記一連の映像データを収集する映像収集装置のレンズ面とのなす角度を検出する被写体角度検出手段と、映像データに対して前記角度に起因する映像の歪みを補正する映像角度補正手段と、をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、被写体角度検出手段が、映像の被写体面と前記一連の映像データを収集する映像収集装置のレンズ面とのなす角度を検出し、映像角度補正手段が、前記角度に基づき、この角度が直角でない場合に起因する映像の歪みを補正し、映像表示手段が、前記歪みが補正された映像を表示させるようにしている。

- 25 つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記一連の映像データは、レンズ角度が標準方向に対して既知のレンズ角度差をもって収集され、前記レンズ角度差に起因する映像の歪みを補正する映像角度補正手段をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、映像収集装置が、たとえば水平方向を標準方向としたとき、一定角度上向き方向というように既知のレンズ角度差をもって設定されている状

態で映像を収集し、映像角度補正手段が、前記レンズ角度に起因する映像の歪みを補正し、映像表示手段が、前記歪みが補正された映像を表示するようにしている。

5 つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、映像データを取得した撮影位置情報を地図の道路上に補正する軌跡位置補正手段をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、軌跡位置補正手段が、撮影位置情報の撮影位置を地図の道路上の位置に補正し、軌跡表示手段が、前記の補正された撮影位置を地図上に軌跡として表示するようにしている。

10 つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記一連の映像データは、魚眼レンズを用いて得られた全周映像データであり、指示された方向の映像を前記全周映像データから抽出し、正立映像に補正する映像正立補正手段をさらに備えたことを特徴とする。

15 この発明によれば、映像収集装置が、魚眼レンズを備えたビデオカメラから得られた全周映像データを収集し、映像正立補正手段が、指示された方向の映像を前記全周映像データから抽出し正立映像に補正し、映像表示手段が、前記正立映像を表示するようにしている。

20 つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記一連の映像データは、一定間隔離れた2つの立体視用レンズを用いて得られた立体視映像データであり、前記立体視映像データの各々に偏光処理を施す偏光処理手段をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、映像収集装置が、一定間隔離れた2つの立体視用レンズから得られた立体視映像データを収集し、偏光処理手段が、前記立体視映像データに対し偏光処理を施し、映像表示手段が、前記立体視映像を表示するようにして
25 いる。

つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、映像の被写体面と前記一連の映像データを収集する映像収集装置のレンズ面との距離を検出する被

写体距離取得手段と、映像データに対して前記距離に起因する映像の大きさの差を補正する映像サイズ補正手段と、をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、被写体距離取得手段が、映像の被写体面と映像収集装置のレンズ面との距離を検出し、映像サイズ補正手段が、前記距離をもとに、映像サイズを、被写体との距離を一定にして撮影した場合のサイズに補正し、映像表示手段が、前期のサイズ補正された映像を表示するようにしている。

つぎの発明にかかる映像検索装置は、上記の発明において、前記地図データから交差点を検出する交差点検出手段と、前記交差点検出手段によって検出した交差点のデータを保持する交差点データ保持手段とをさらに備え、前記映像編集手段は、前記交差点データ保持手段に保持された交差点データをもとに前記一連の映像データの切断処理を行うことを特徴とする。

この発明によれば、交差点検出手段が、地図データから交差点を検出し、交差点データ保持手段が、前記交差点データを保持し、映像編集手段が、前記交差点で一連の映像データの切断を行うようにしている。

つぎの発明にかかる映像収集検索システムは、上記の発明において、前記映像検索装置は、前記映像収集装置に対して映像収集の開始および終了を含む収集指示を行う収集指示手段をさらに備え、前記映像収集装置は、前記収集指示手段による収集指示をもとに当該映像収集装置を制御する映像収集制御手段をさらに備えたことを特徴とする。

この発明によれば、映像検索装置に設置された収集指示手段が、映像収集の開始・終了などの指示を行ない、通信網が、前記指示を映像収集装置に転送し、映像収集装置に設置された映像収集制御手段が、前記指示をもとに映像収集装置を制御するようにしている。

25 図面の簡単な説明

第1図は、この発明の実施の形態1である映像収集検索システムの構成を示すブロック図であり、第2図は、第1図に示した映像データベース部のデータ内容

を示す図であり、第3図は、第1図に示した映像検索装置による映像の検索再生処理手順を示すフローチャートであり、第4図は、撮影位置の軌跡が表示された地図表示部の表示画面の一例を示す図であり、第5図は、この発明の実施の形態2である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第6図は、スライドバーが表示された地図表示部の表示画面の一例を示す図であり、第7図は、この発明の実施の形態3である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第8図は、第7図に示した映像検索装置による撮影軌跡の表示処理手順を示すフローチャートであり、第9図は、経路探索部による経路接続の一例を示す説明図であり、第10図は、この発明の実施の形態4である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第11図は、第10図に示した映像検索装置による映像の検索再生処理手順を示すフローチャートであり、第12図は、交点近傍における接続処理を示す説明図であり、第13図は、交点補完データベース部に保持されたデータ内容を説明する図であり、第14図は、この発明の実施の形態5である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第15図は、第14図に示した映像検索装置による映像の切断処理手順を示すフローチャートであり、第16図は、この発明の実施の形態6である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第17図は、第16図に示した映像調整部による映像データの間引き処理を示す図であり、第18図は、この発明の実施の形態7である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第19図は、第18図に示した映像検索装置による映像の検索再生処理手順を示すフローチャートであり、第20図は、第18図に示した3次元地図上位置表示部による指定映像位置の3次元地図上表示処理手順を示すフローチャートであり、第21図は、この発明の実施の形態8である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第22図は、第21図に示した映像検索装置による3次元モデルの合成処理手順を示すフローチャートであり、第23図は、この発明の実施の形態9である映像収集装置の構成を示すブロック図であり、第24図は、この発明の実施の形態10である映像収集検索システムの構成を示すブロック図であり、第25図は、この発明の実施の形態11である映像検索装置の構成を示す

ブロック図であり、第26図は、地図属性検索の様子を2次元地図上で説明する図であり、第27図は、この発明の実施の形態12である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第28図は、第27図に示した映像データベース部の内容を示す図であり、第29図は、この発明の実施の形態13である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第30図は、被写体位置と撮影位置との対応付けの様子を2次元地図上で説明する図であり、第31図は、第29図に示した映像データベース部の内容を示す図であり、第32図は、この発明の実施の形態14である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第33図は、被写体面とレンズ面との角度によって生じた歪みの一例を示す図であり、第34図は、被写体面とレンズ面との角度によって生じた歪みを補正した一例を示す例図であり、第35図は、この発明の実施の形態15である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第36図は、この発明の実施の形態16である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第37図は、補正前の軌跡表示の様子を2次元地図上で示した図であり、第38図は、補正後の軌跡表示の様子を2次元地図上で示した図であり、第39図は、この発明の実施の形態17である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第40図は、全周映像の一例を示す図であり、第41図は、この発明の実施の形態18である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第42図は、この発明の実施の形態19である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第43図は、透視法の原理を示し、被写体映像のサイズ補正を説明する図であり、第44図は、この発明の実施の形態20である映像検索装置の構成を示すブロック図であり、第45図は、交差点に対する交差点位置データを予め保持している2次元地図データの一部を示す図であり、第46図は、交差点に対する交差点位置データを保持していない2次元地図データの一部を示す図であり、第47図は、この発明の実施の形態21である映像収集検索システムの構成を示すブロック図であり、第48図は、従来における映像収集検索システムの構成を示すブロック図である。

発明を実施するための最良の形態

以下に添付図面を参照して、この発明にかかる映像収集装置、映像検索装置および映像収集検索システムの好適な実施の形態を詳細に説明する。

実施の形態 1.

- 5 第1図は、この発明の実施の形態1である映像収集検索システムの構成を示すブロック図である。第1図において、映像収集検索システムは、映像収集装置10および映像検索装置20から構成される。

映像収集装置10は、ビデオカメラなどによって実現され、映像を撮影する撮影記録部11-1、11-2を有し、各撮影記録部11-1、11-2は、ビデオテープなどの可搬型記録媒体である映像記録媒体101に、一連の映像データとともに撮影時間を記録する。

位置取得部12は、GPS装置によって実現され、1秒毎にGPS用人工衛星から送られる情報をもとに現在位置と現在時間とを取得する。方位取得部13は、地球の地磁気を判断して方位を検知する地磁気方位センサによって実現され、現在方位を取得する。方向取得部14は、各撮影記録部11-1、11-2が検知する撮影時の撮影方向（上下左右）を取得する。アングル取得部15は、各撮影記録部11-1、11-2が検知する撮影時の撮影アングル（画角）を取得する。

位置時間記録部16は、位置取得部12が取得した現在位置および現在時間と、方位取得部13が取得した現在方位と、方向取得部14が取得した撮影方向と、アングル取得部15が取得した撮影アングルとを位置時間データとして、フロッピーディスクなどの可搬型記録媒体である位置時間記録媒体102に記録する。位置時間記録部16は、撮影開始から撮影終了までの一連の映像データ単位の位置時間データを1ファイル（位置時間ファイルF102）として位置時間記録媒体102に記録する。

25 一方、映像検索装置20は、映像読込部22を有する。映像読込部22は、映像記録媒体に記録されている一連の映像データを読み込み、映像データファイル保持部23に保持させる。この際、一連の映像データとともに撮影時間も保持さ

せる。この撮影時間は、タイムコードと呼ばれる撮影時間のコードが各映像データ（各コマ）に記録されており、このタイムコードが読み込まれることになる。映像データファイル保持部23内に保持される一連の映像データは、所定の映像データを直ちに出力することができるデジタルデータである。また、一連の映像データは、一連の映像データ単位を1ファイル（映像データファイルF101）として保持される。同時に一連の映像データを複数読み込む場合には、各一連の映像データのファイル名が異なるようにして保持される。

対応付け部24は、データ読取部21が、位置時間記録媒体102から読み取った位置時間データのファイルに対応する一連の映像データのファイルを映像データファイル保持部23から取り出し、位置時間データと一連の映像データとを撮影時間（現在時間）をもとに対応付けした映像データベースを生成し、映像データベース部25に格納する。

映像データベース部25は、第2図に示すように、位置時間データと一連の映像データとの対応関係をテーブルTAとして格納する。一つのテーブルTAには、一連の映像データのファイル（映像データファイルF101）毎に生成され、一連の映像データのファイル名である映像データファイル名が格納される。対応関係は、映像データファイルの撮影開始時間からの経過秒単位を一組とし、時間順に配列される映像データベースとして記録される。すなわち、映像データの撮影時間と位置時間データの撮影時間（現在時間）とを一致させ、映像データベースには、一秒毎、時間順に、撮影位置、経過秒、方位、上下左右方向、アングルなどが記録される。

2次元地図データ保持部26は、2次元地図データが保持され、この2次元地図データは、緯度および経度の2次元位置情報とが関連づけられている。たとえば、この2次元地図データは、国土地理院が発行している2500分の1の電子地図データである。地図表示部28は、CRTディスプレイ等で実現され、2次元地図を表示出力する。地図表示処理部27は、2次元地図データ保持部26から対応する2次元地図データを取得し、地図表示部28上に表示させる処理を行

う。

地図上入力部 29 は、マウスなどのポインティングデバイスによって実現され、地図表示部 28 の表示画面上の位置を指示入力する。位置検出部 30 は、地図上入力部 29 によって指示された位置の緯度と経度である 2 次元位置情報を検出する。

映像検索部 31 は、映像データベース部 25 内の映像データベースを検索する処理を行う。撮影軌跡表示処理部 32 は、地図表示部 28 に表示される 2 次元範囲を取得し、この 2 次元範囲内に映像位置をもつ映像データを検索し、検索した映像位置を軌跡として地図表示部 28 に表示する。

映像検索部 31 は、地図上入力部 29 によって指示した位置を位置検出部 30 から取得し、指示した位置に最も近い撮影位置をもつ映像データファイル名と撮影位置に対応した経過秒を、映像データベース部 25 を検索することによって取得し、映像表示処理部 33 に出力する。

映像表示処理部 33 は、映像データファイル名と撮影位置に対応した経過秒とを受け取り、この映像データファイル名の映像データファイルを映像データファイル保持部 23 から取得し、経過秒に対応する映像データ以降映像データを映像表示部 34 に表示出力させる。

ここで、第 3 図に示すフローチャートを参照して、映像の検索再生処理手順について説明する。第 3 図において、映像検索装置 20 の電源投入によって、地図表示処理部は、所定の 2 次元地図データを、2 次元地図データ保持部 26 から読み出し、地図表示部 28 に 2 次元地図を表示出力させる（ステップ S101）。

その後、撮影軌跡表示処理部 32 は、地図表示部 28 に表示された 2 次元地図の表示範囲を、地図表示処理部 27 から取得し、映像検索部 31 を介して映像データベース部 25 から、この表示範囲内の撮影位置を取得し、全撮影位置を地図表示部 28 上に表示出力させる（ステップ S102）。たとえば、第 4 図は、地図表示部 28 上に表示された 2 次元地図の一例を示し、この 2 次元地図上には、撮影位置を示す複数の黒点（軌跡）が表示される。

その後、映像検索部 31 は、地図上入力部 29 による映像表示のための位置を指示したか否かを位置検出部 30 を介して判断する（ステップ S103）。地図上入力部 29 が、たとえば、第 4 図に示したカーソル 39 を用いて、軌跡 C1a の近傍を指示すると、位置検出部 30 は、このカーソル 39 の指示した位置、すなわち 2 次元地図上の位置を検出し、その位置を映像検索部 31 に出力する。

映像表示の指示があった場合（ステップ S103, YES）、映像検索部 31 は、映像データベース部 25 のテーブルを検索し、カーソル 39 が指示した位置に最も近い撮影位置 C1a の映像データをもつ映像データファイル名と、この撮影位置に対応する経過秒とを取得し、映像表示処理部 33 に出力する（ステップ S104）。

映像表示処理部 33 は、入力された映像データファイル名をもつ映像データファイルを映像データファイル保持部 23 から取得し、入力された経過秒以降の映像データを映像表示部 34 に表示させる処理を行い（ステップ S105）、本処理を終了する。

この実施の形態 1 によれば、撮影記録部 11-1, 11-2 によって撮影された一連の映像データと、位置取得部 12 によって取得した撮影位置とを個別に管理するようにしているので、一つの位置取得部 12 のみによって複数の一連の映像データを同時に取得し、対応付けることができる。また、2 次元地図の表示とともに、撮影軌跡表示処理部 32 が撮影位置の軌跡を、2 次元地図上に表示するようにしているので、利用者は、所望の映像データを確実に選択指定することができる。

実施の形態 2.

つぎに、この発明の実施の形態 2 について説明する。上述した実施の形態 1 では、軌跡 C1 を黒点として 2 次元地図上に表示出力し、所望の映像データを利用者が選択指定し易いようにしていたが、この実施の形態 2 では、一連の映像データの軌跡上にスライドバーをユーザインターフェースとして表示し、所望の映像データの選択指定の操作性を向上させるようにしている。

第5図は、この発明の実施の形態2である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第5図において、この映像検索装置20bは、実施の形態1の撮影軌跡表示処理部32に代えて軌跡型ボタン表示処理部40を設けている。その他の構成は実施の形態1と同じ構成であり、同一構成部分には同一符号を付している。

- 5 ただし、撮影軌跡表示処理部32と軌跡型ボタン表示処理部40とを併用するようにしてもよい。

軌跡型ボタン表示処理部40は、撮影軌跡表示処理部32と同様に、地図表示処理部27によって2次元地図が地図表示部28に表示されると、地図表示処理部27から、地図表示部28に表示された2次元地図の表示範囲を取得する。軌跡型ボタン表示処理部40は、2次元地図の表示範囲を取得すると、映像データベース部25を検索することによって、この表示範囲内の撮影位置を取得し、各一連の映像データ単位で、この撮影位置の経路を軌跡とするスライドバー41を2次元地図上に表示する。

スライドバー41とは、第6図に示すように、時間順の撮影位置に沿って、レールのような2本線41a、41bを引き、この2本線41a、41b間に四角いボタン41cを配置し、2本線41a、41bが形成する軌跡上をボタン41cが自由に移動することができるユーザインターフェースである。

スライドバー41上のボタン41cは、2次元地図上に配置されており、このボタン41cの位置が、所望の映像データの開始位置を示すことになる。ボタン41cの移動は、カーソル39を操作するマウス等によってドラッグアンドリリースすることによってなされる。

地図上入力部29によってスライドバー41上のボタン41cの位置を変化させると、位置検出部30は、このボタン41cの位置変化を検知し、変化した位置を映像検索部31に出力する。映像検索部31は、映像データベース部25のテーブルを検索し、ボタン41cが指示した位置の映像データをもつ映像データファイル名と、この撮影位置に対応する経過秒とを取得し、映像表示処理部33に出力する。

映像表示処理部 33 は、入力された映像データファイル名をもつ映像データファイル映像データファイル保持部 23 から取得し、入力された経過秒以降の映像データを映像表示部 34 に表示させる処理を行う。

この実施の形態 2 によれば、軌跡型ボタン表示処理部 40 が、所望の映像開始位置を指示するユーザインターフェースとしてのスライドバーを 2 次元地図上に表示するようにしているので、所望の映像開始位置を的確に指示することができる。

実施の形態 3.

つぎに、この発明の実施の形態 3 について説明する。上述した実施の形態 1 では、地図上入力部 29 によって映像開始位置のみを指定し、この映像位置以降の映像データを再生するようにしていたが、この実施の形態 3 では、2 次元地図上で指示された 2 地点間の経路をなす軌跡を表示し、この経路上において指示された位置からの映像データを、この経路に沿って再生できるようにしている。

第 7 図は、この発明の実施の形態 3 である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第 7 図において、この映像検索装置 20c は、実施の形態 1 に示した映像検索装置 20 に対して、さらに経路探索部 50 を設けている。その他の構成は実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

経路探索部 50 は、位置検出部 30 を介して地図上入力部 29 が指示した始点位置と終点位置とが入力されると、この始点位置と終点位置との間に存在する撮影位置の軌跡によって形成される経路を生成し、この経路を形成する撮影位置を地図表示部 28 に表示する。経路探索部 50 は、位置検出部 30 が、映像の開始を指示する位置を指示すると、この位置に対応する経路上の撮影位置以降の映像データを、この経路に沿って再生させる。

ここで、第 8 図に示すフローチャートを参照して、経路探索部 50 による撮影軌跡の表示処理手順について説明する。第 8 図において、地図上入力部 29 は、軌跡の経路を表示させるべく、経路を表示する始点位置と終点位置とを 2 次元地図上において指示する（ステップ S201）。

経路探索部 50 は、始点位置に最も近い撮影位置（始点对応位置）の映像データをもつ映像データファイル名と、この撮影位置の経過秒とを、映像検索部 31 を介して映像データベース部 25 から取得する（ステップ S 202）。また、経路探索部 50 は、終点位置に最も近い撮影位置（終点对応位置）の映像データをもつ映像データファイル名と、この撮影位置の経過秒とを、映像検索部 31 を介して映像データベース部 25 から取得する（ステップ S 203）。

その後、経路探索部 50 は、始点对応位置をもつ映像データファイル名と終点对応位置をもつ映像データファイル名とが同じであるか否かを判断する（ステップ S 204）。始点对応位置と終点对応位置とが同じ映像データファイルに存在する場合（ステップ S 204, YES）には、この始点对応位置から始点对応位置までの撮影位置を、撮影軌跡表示処理部 32 に出力し、撮影軌跡表示処理部 32 が、これらの撮影位置を地図表示部 28 に表示し（ステップ S 205）、本処理を終了する。

一方、始点对応位置と終点对応位置とが同じ映像データファイルに存在しない場合（ステップ S 204, NO）には、複数の映像データファイルの撮影位置を接続した経路を生成する（ステップ S 206）。その後、経路探索部 50 は、始点对応位置から終点对応位置までの経路上の撮影位置を、撮影軌跡表示処理部 32 に出力し、撮影軌跡表示処理部 32 が、これらの撮影位置を地図表示部 28 に表示し（ステップ S 207）、本処理を終了する。

第 9 図は、始点对応位置と終点对応位置とが同じ映像データファイルに存在しない場合における経路生成処理の一例を示す説明図である。第 9 図では、2 次元地図上、右下がりの経路 R 1, R 4 と左下がりの経路 R 2, R 3 とをそれぞれ有する 4 つの映像データファイルが存在する。ここで、始点对応位置 P S と終点对応位置 P E とが指示された場合、経路探索部 50 は、始点对応位置 P S 以降の撮影位置を全て検索し、各撮影位置と所定範囲内に位置する撮影位置をもち、かつ経路 R 1 の映像データファイルと異なる映像データファイルが存在するか否かを判断する。

第9図では、撮影位置P1において、この撮影位置P1に対して所定範囲内の撮影位置をもつ経路R2の映像データファイルが存在する。なお、撮影位置P1と所定範囲内の撮影位置とはほぼ同じ位置であるため、この所定範囲内の撮影位置は撮影位置P1と同一位置にあるものとする。ここで、経路探索部50は、始
5 点对応位置PSから再生停止位置としての撮影位置P1までの撮影位置群D1を記憶する。

経路探索部50は、さらに撮影位置P1以降の撮影位置を全て検索し、各撮影位置と所定範囲内に位置する撮影位置をもち、かつ他の映像データファイルの撮影位置が存在するか否かを判断する。撮影位置P1以降の映像データファイルと
10 しては、経路R1の映像データファイルと経路R2の映像データファイルとがあるため、各映像データファイルに対して処理を行う。経路R1の映像データファイルでは、撮影位置P4において、経路R3の映像データファイルの撮影位置を検出し、撮影位置P1から撮影位置P4までの撮影位置群D5を記憶する。また、経路R2の映像データファイルでは、撮影位置P2において、経路R4の映像データファイルの撮影位置を検出し、撮影位置P1から撮影位置P2までの撮影位置群D2を記憶する。
15

さらに、経路R3および経路R4の各映像データファイルでは、互いに撮影位置P3を検出し、それぞれ撮影位置P4から撮影位置P3までの撮影位置群D6と、撮影位置P2から撮影位置P3までの撮影位置群D3を記憶する。その後、
20 経路R4において、撮影位置P3から終点对応位置PEを検出し、撮影位置P3から終点对応位置PEまでの撮影位置群D4を記憶する。そして、経路探索部50は、記憶した撮影位置群D1～D6を撮影軌跡表示処理部32に出力する。撮影軌跡表示処理部32は、撮影位置群D1～D6を軌跡として地図表示部28に表示する。

25 このようにして地図表示部28の表示画面に表示された撮影位置群D1～D6の軌跡をもとに、利用者が、地図上入力部29を介して、この軌跡の近傍における位置を映像開始の位置として指示すると、指示した位置の近傍の撮影位置が選

択され、この撮影位置以降であって、経路上の映像データが再生されることになる。

この実施の形態3によれば、始点对応位置と終点对応位置との間の経路上の撮影位置のみを軌跡として表示し、この経路上の任意の撮影位置から映像データを
5 経路に沿って再生することができ、所望の映像データを一層、的確かつ簡易に指示し、再生することができる。しかも、始点对応位置と終点对応位置とが異なる映像データファイル上に存在する場合であっても、自動的に経路を探索し、あたかも連続した映像のように再生することができる。

実施の形態4.

10 つぎに、この発明の実施の形態4について説明する。上述した実施の形態3では、複数の映像データファイルの撮影経路が交差する場合に、各映像データファイルの近接する撮影位置を接続することによって各映像データファイル間を接続した撮影経路を形成するようにしていたが、この実施の形態4では、異なる映像データファイル間を接続した交点における映像がスムーズに再生されるように、
15 予め撮影しておいた交点の映像データを用いて交点移動時の映像を補完するようにしている。

第10図は、この発明の実施の形態4である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第10図において、この映像検索装置20dは、交差点の映像データを交差点映像データファイルとして保持する交差点映像データファイル保持部
20 51と、交差点映像データファイル毎に各映像データの属性情報を交点補完データベースとして管理する交点補完データベース部52と、交差点映像データを用いて交差点移動時の映像を補完する接続補完部53とを有する。その他の構成は、実施の形態3と同じ構成であり、同一構成部分には同一符号を付している。

交差点映像データファイル保持部51が保持する交差点映像データは、複数の
25 映像データが交差している交差点において、交差点の中央にビデオカメラなどの撮影装置を設置し、撮影装置の視点を固定し、時計回りに撮影装置を水平に回しながら360度全方向の映像を撮影した映像データである。撮影の録画を開始し

てから、撮影の録画を停止するまでの間は、方位センサによって撮影装置の視点の方位が記録される。この方位を記録しておくことによって、撮影した交差点映像データの再生時に何秒目にどの方位を撮影しているかを知ることができる。

交点補完データベースは、交差点映像データファイルのファイル名と、撮影位置と、各交差点映像データの経過秒と、方位とが管理される。この方位は、北の方向を0度とし、時計回り方向に、「度」、「分」、「秒」で記録される。

接続補完部53は、複数の映像データファイルを用いて順次映像データを再生する場合、一方の映像データファイル内の映像データを交差点まで再生し、この交差点から、他方の映像データファイル内の映像データを再生する際、この交差点を撮影した交差点映像データを介挿させて、連続した映像となるように補完する処理を行う。

ここで、第11図に示したフローチャートを参照して、この実施の形態4による映像の検索再生処理手順について説明する。第11図において、まず、地図表示処理部27は、2次元地図データ保持部26内の2次元地図データを地図表示部28に表示する（ステップS301）。その後、経路探索部50によって2地点間における撮影の経路を探索し、この探索結果をもとに、撮影軌跡表示処理部32が、この経路を示す撮影位置の軌跡を地図表示部28に表示する（ステップS302）。

その後、経路探索部50は、地図上入力部29によって映像表示の指示があったか否かを判断し（ステップS303）、指示があった場合（ステップS303、YES）には、他の映像データファイルの撮影位置が所定範囲内に存在するか否かによって、交点が存在するか否かを判断する（ステップS304）。

交点がある場合（ステップS304、YES）には、接続補完部53が、交点位置で、交点前後における映像データ間を交差点映像データを用いて補完する処理を行った（ステップS305）後、映像データを再生する処理を行い（ステップS306）、本処理を終了する。一方、交点がない場合（ステップS304、NO）には、そのまま映像データの再生処理を行って（ステップS306）、本

処理を終了する。換言すれば、実施の形態3における映像位置P1～P4において交差点映像データを介挿して、スムーズな映像データとして再生させる。

ここで、第12図および第13図を参照して接続補完部53による接続補完処理について説明する。第12図は、経路RXをもつ映像データファイルの撮影位置と、経路RYをもつ映像データファイルの撮影位置とが交差する交点近傍を示している。経路RXをもつ映像データは、右下がりに時間が経過し、経路RYをもつ映像データは左下がりに時間が経過している。

第12図において、経路RXをもつ映像データファイル内の撮影位置X1（撮影時間T1）が指示されると、経路探索部50は、撮影時間T1以降の撮影位置の全てを検索する。検索した撮影位置の中に所定範囲内の距離をもち、他の映像データファイル内の映像位置である映像位置を検索する。第12図では、撮影位置X2（撮影時間T2）に対して所定範囲内の距離をもち、他の経路RYの映像データファイル内の撮影位置Y1（撮影時間T11）が検出される。

さらに、映像検索部31は、経路RXをもつ映像データファイルの中で、撮影時間T2に比して早い時間をもち、最も撮影位置X2に最も近い撮影位置X3を検索する。ここで、撮影位置X3から撮影位置X2をみた方向の方角を、各撮影位置X3、X2を示す緯度と経度との差異から算出し、北を向いた時を0度とし、時計回りをプラス方向として、何度になるかを算出する。この算出した角度が方位Xaとなる。

また、映像検索部31は、経路RYをもつ映像データファイルの中で、撮影時間T11に比して早い時間をもち、最も撮影位置Y1に近い撮影位置Y2を検索する。ここで、撮影位置Y2から撮影位置Y1をみた方向の方角を、各撮影位置Y1、Y2を示す緯度と経度との差異から算出し、北を向いた時を0度とし、時計回りをプラス方向として、何度になるかを算出する。この算出した角度が方位Ybとなる。

接続補完部53は、交点補完データベース部52を検索し、撮影位置X2の近傍の交差点で撮影した交差点映像データを有する交差点映像データファイルの特

定する。接続補完部 53 は、映像表示処理部 33 に指示して、経路 R X を有する映像データファイル内の撮影位置 X 1 から撮影位置 X 2 までの映像データを再生する。その後、接続補完部 53 は、特定された交差点映像データファイル内の方位 X a から方位 X b までの交差点映像データを再生させる。さらに、接続補完部 53 は、経路 R Y を有する映像データファイル内の映像データを再生させる。これによって、撮影位置 X 2 から撮影位置 Y 1 までの間の映像データとしては、第 13 図に示す方位 X a から方位 X b までの交差点映像データが再生され、撮影位置 X 2 の映像データの再生終了時点では、方位 X a の交差点映像データが接続され、撮影位置 Y 1 の映像データの再生開始時点では、方位 X b の交差点映像データが接続され、交差点を通過する映像が途切れず、連続した映像として再生できることになる。

なお、交差点映像データの撮影開始の方位 Z 0 から方位 X a までの経過秒 T X から、方位 Z 0 から方位 X b までの経過秒 T Y を減算した値が正である場合には、交差点映像データを逆向きに再生させる。また、交差点映像データの再生途中において、交差点映像データが終了する場合は、同じ交差点映像データの先頭から同じ方向に再生させる。

この実施の形態 4 によれば、交差点において異なる映像データファイル内の映像データを接続した場合で、交差点に至るまでの映像から、交差点を離れる映像に移行する際、交差点映像データを補完するようにしているので、交差点を経由した映像を途切れさせず、連続した映像として再生することができる。

実施の形態 5.

つぎに、この発明の実施の形態 5 について説明する。この実施の形態 5 では、映像データファイル保持部 23 内に保持された映像データファイルの切断等の編集処理を行えるようにしている。

第 14 図は、この発明の実施の形態 5 である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第 14 図において、映像検索装置 20 e は、映像データファイルの切断等の編集処理を行う映像編集部 54 を有する。その他の構成は実施の形態 1

と同じ構成であり、同一構成部分には同一符号を付している。

ここで、第15図に示すフローチャートを参照して、映像編集部54が行う映像編集処理の一つとしての切断処理の処理手順について説明する。第15図において、まず、地図表示部28上に表示された2次元地図上において切断対象の映像データファイルが存在する位置を、地図上入力部29によって指示する（ステップS401）。

その後、映像編集部54は、映像検索部31を介して、映像データベース部25内に新規の映像データファイルのテーブル領域を設定する（ステップS402）。さらに、映像編集部54は、映像検索部31を介して、切断対象の映像データファイルに対応するテーブルの切断位置以降のデータを、新規の映像データファイルに対応するテーブルに移動し、新規の映像データファイル名を付加するとともに、移動したデータのうち、各経過秒の値を、切断位置までの経過秒を減算した値に変更する（ステップS403）。

その後、映像編集部54は、新規の映像データファイルに対応する映像データを読み出し、この読み出した一連の映像データに新規の映像データファイル名を付けて、映像データファイル保持部23に格納する（ステップS404）。

さらに、映像編集部54は、元の映像データファイル内における切断位置以降の映像データを消去し、再格納し（ステップS405）、本処理を終了する。

この実施の形態5によれば、地図表示部28に表示された軌跡を参照して、編集処理対象の映像データを指定することができるので、映像データに対する編集処理を容易かつ効率的に行うことができる。

実施の形態6.

つぎに、この発明の実施の形態6について説明する。この実施の形態6では、映像データの撮影位置の変位に対応した映像データの再生量が均一となるように、映像データファイル保持部23内に格納された映像データの間引き等によって調整するようにしている。

第16図は、この発明の実施の形態6である映像検索装置の構成を示すブロッ

ク図である。第16図において、この映像検索装置20fは、映像データの撮影位置の変位に対応した映像データの再生量が均一となるように、映像データファイル保持部23内に格納された映像データの間引き等の処理を行って映像データの調整を行う映像調整部55を有する。その他の構成は、実施の形態1と同じであり、同一構成部分には、同一符号を付している。

ここで、第17図を参照して、映像調整部55が映像データの間引きを行う場合について説明する。第17図(a)は、映像データファイル保持部23内に格納された一つの映像データファイルの映像位置と映像時間との関係を示している。第17図(a)に示した映像データファイルは、撮影位置 $P_1 \sim P_n$ の n 個の撮影位置とこれに対応する映像データを有する。各撮影位置 $P_1 \sim P_n$ の撮影時間は、それぞれ撮影時間 $t_1 \sim t_n$ である。

映像調整部55は、映像データファイル内で連続する撮影位置 $P_k \sim P_{k+m}$ 間の各距離 $d_{k+1} \sim d_{k+m}$ を算出する。たとえば、撮影位置 P_k と撮影位置 P_{k+1} との間の距離 d_{k+1} を算出し、撮影位置 P_{k+1} と撮影位置 P_{k+2} との間の距離 d_{k+2} を算出する。その後、映像調整部55は、算出した距離 $d_{k+1} \sim d_{k+m}$ を順次加算していく。たとえば、最初は、距離 d_{k+1} そのものの、つぎは距離 d_{k+1} と距離 d_{k+2} とを加算する。さらにそのつぎは、距離 $d_{k+1} \sim d_{k+3}$ を加算する。このようにして、時間順に各距離 $d_{k+1} \sim d_{k+m}$ を順次加算し、加算距離 d_s が所定距離、たとえば $5m$ を超えた場合、加算した両端の撮影位置の映像データを残し、その間の撮影位置の映像データを削除する。たとえば、第17図(a)において、撮影位置 P_k と撮影位置 P_{k+m} との間の距離 d_s がはじめて $5m$ を超えた場合、撮影位置 $P_{k+1} \sim P_{k+m-1}$ の映像データを削除する(第17図(b)参照)。

映像調整部55は、このような間引き処理を撮影位置 $P_1 \sim P_n$ に対して時間順に行う。これによって、撮影位置の変位に伴う撮影時間が均一となり、映像を再生した場合に、等速度で移動する映像として再生することができる。なお、この実施の形態6では、映像データを間引く処理を映像調整の一例として示したが、

これに限らず、撮影位置の変位に伴い撮影時間が短すぎる場合には、映像データを補間する処理を行うようにしてもよい。

この実施の形態6によれば、映像調整部55が映像データの間引き処理等の映像調整処理を行うようにしているので、等速度で移動する映像として再生することができるとともに、冗長な映像データを保持することがないので、メモリ効率を高めることができる。

実施の形態7.

つぎに、この発明の実施の形態7について説明する。上述した実施の形態1～6では、いずれも映像データの撮影位置を2次元地図上に表示するものであったが、この実施の形態7では、映像データの撮影位置を3次元地図上に表示するようにしている。

第18図は、この発明の実施の形態7である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第18図において、この映像検索装置20gは、2次元地図データ保持部26に代わって3次元地図データ保持部61が設けられる。3次元地図データ保持部61は、3次元地図データを保持する。3次元地図データは、たとえば、国土地理院が発行する地形の起伏を示す数値地図、あるいは所定の地図会社が発行する家屋の位置と高さとをベクトルで表現したデータ地図、あるいはVRML (Virtual Reality Modeling Language) で記述されたデータである。これらの3次元地図データは、地形、家屋等の形状と、データ内の各位置がそれぞれ経度、緯度、高度の位置情報とをもっているデータである。

3次元地図表示処理部62は、3次元地図データ保持部61に保持された3次元地図データを3次元地図表示部63に表示する処理を行う。3次元地図表示処理部62は、3次元地図データがVRMLで記述されている場合には、VRMLブラウザとなる。3次元地図表示処理部62は、指定された経度、緯度、高度をもつ視点からの3次元地図データを立体的に表示する。3次元地図データを立体的に表示している3次元地図表示部63の表示画面に表示された建物等を、マウス等の地図上入力部64によって指示すると、この建物等の経度、緯度、高度が

表示される。

撮影軌跡立体表示処理部 6 9 は、3 次元地図表示処理部 6 2 によって 3 次元地図表示部 6 3 に表示されている 3 次元地図の表示画面上に、撮影位置の軌跡を高度も含めて表示する処理を行う。3 次元地図上位置表示部 6 8 は、撮影範囲を 3 次元地図表示部 6 3 に表示出力する。同期処理部 6 6 は、映像表示部 3 4 に表示している映像データの撮影地点と同じ視点位置で 3 次元地図表示部 6 3 に 3 次元地図を立体表示させる同期処理を行う。

映像位置指定部 7 0 は、再生している映像内の建物等の映像位置を、映像表示部 3 4 の表示画面を介して指定する。3 次元地図上位置表示部 6 8 は、映像位置指定部 7 0 によって指定した建物等の映像位置に対応する 3 次元位置を、3 次元地図表示部 6 3 の 3 次元地図表示画面上に表示する。なお、映像データベース部 2 5 は、経度、緯度の他に高度を含めた撮影位置によって 3 次元の撮影位置を管理している。また、その構成は、実施の形態 1 に示した構成と同じであり、同一構成部分には、同一符号を付している。

ここで、第 1 9 図を参照して、映像検索装置 2 0 g による映像の検索再生処理手順について説明する。第 1 9 図において、まず、3 次元地図表示処理部 6 2 は、映像検索部 3 1 を介して映像データベース部 2 5 から全映像データの撮影位置を取得する（ステップ S 5 0 1）。その後、3 次元地図表示処理部 6 2 は、全映像データの撮影位置を網羅する 3 次元地図データを 3 次元地図データ保持部 6 1 から取得し、3 次元地図表示部 6 3 に 3 次元地図を表示する（ステップ S 5 0 2）。その後、撮影軌跡立体表示処理部 6 9 は、現在、3 次元地図表示部 6 3 に表示されている 3 次元地図の表示範囲にある 3 次元の撮影位置を、映像データベース部 2 5 を検索することによって獲得し、3 次元地図表示部 6 3 が表示する 3 次元地図上に軌跡として表示する（ステップ S 5 0 3）。さらに、撮影位置表示処理部 6 7 は、映像検索部 3 1 を介して映像データベース部 2 5 を検索し、現在表示されている各撮影位置に対応する方位、上下左右方向、アングルを取得し、各撮影位置から撮影方向に応じた矢印を 3 次元地図上に表示し、撮影位置から撮影範囲

の限界であるアングルに合わせてベクトル線を3次元地図上に表示する（ステップ504）。なお、ベクトル線は、撮影範囲を示す特定の色で表現する。

その後、3次元地図表示部63の表示画面の軌跡を参照した映像表示の指示があったか否かを判断する（ステップS505）。映像表示の指示があった場合（ステップS505, YES）、映像検索部31は、映像データベース部25内のテーブルを検索し、指示位置に最も近い撮影位置の映像データをもつ映像データファイル名と、この撮影位置の経過秒を取得する（ステップS506）。

その後、映像表示処理部33は、検索された映像データファイルを取り出し、経過秒からの映像データを映像表示部34に再生させる（ステップS507）。
10 一方、同期処理部66は、再生する映像データの撮影位置に対応した3次元地図の同期表示制御を行う（ステップS508）。

その後、映像の再生終了あるいは中止の指示があったか否かを判断し（ステップS509）、映像の再生終了あるいは中止の指示がない場合（ステップS509, NO）には、ステップS506に移行して、映像の表示と、撮影位置に同期した3次元地図の同期表示を行い、映像の再生終了あるいは中止の指示があった場合（ステップS509, YES）には、本処理を終了する。
15

つぎに、第20図に示すフローチャートを参照して、映像位置指定部70が指定した指定映像位置の3次元地図上表示処理の処理手順について説明する。まず、3次元地図上位置表示部68は、映像位置指定部が、映像表示部34における再生中あるいは一時停止中における映像の表示中に、映像内の一点を表示画面上に指示したか否かを判断する（ステップS601）。
20

映像内の一点を指示した場合（ステップS601, YES）には、この一点の表示画面上における2次元位置を取得する（ステップS602）。2次元位置とは、たとえば、再生している映像の中心を「0」すなわち原点とし、表示画面の上端までを100、下端までを-100とするY軸をとり、右端までを100、左端までを-100とするX軸をとった座標上の位置をいう。
25

さらに、3次元地図上位置表示部68は、再生中の映像の撮影位置、方位、上

下左右方向、アングルを検索し、これらの属性情報と、取得した2次元位置とから、3次元地図上の3次元位置を決定する（ステップS603）。この3次元位置の決定は、たとえば、3次元表示している地図上に、現在の撮影位置を始点とするベクトルを描き、視点方向とベクトルとの角度を0度とし、視点方向から撮影範囲の上限角度が α 度であり、視点方向から撮影範囲の右限界角度が β 度であり、2次元位置の値が(X, Y)である場合、ベクトルの終点を、 $\alpha \times Y / 100$ 度、上方向に向け、 $\beta \times X / 100$ 度、右方向に傾けて表示する。このベクトルの向かう先が、映像画面上で指示した位置に対応する3次元地図上の位置となる。その後、3次元地図上位置表示部68は、決定された3次元位置を3次元地図表示部63の表示画面上にマーク表示し（ステップS604）、本処理を終了する。

この実施の形態7によれば、3次元地図上に映像データの軌跡を表示するようにしたので、映像データの指示が一層し易くなる。また、再生映像と3次元地図表示とを同期させているので、直感的かつ立体的な撮影範囲の把握が可能となる。さらに、再生映像内の所望の位置を指示すると、この位置に対応した位置を3次元地図上に表示するようにしているので、映像内の建築物等の認識が確実かつ容易になる。

実施の形態8.

つぎに、この発明の実施の形態8について説明する。この実施の形態8では、3次元モデルを再生映像に合成し、あるいは3次元地図に合成できるようにしている。

第21図は、この発明の実施の形態8である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第21図において、この映像検索装置20hは、3次元モデルデータ保持部71、対映像3次元モデル合成部72および対3次元地図3次元モデル合成部73を有する。その他の構成は、実施の形態7の構成と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

第21図において、3次元モデルデータ保持部71は、たとえば、建物を表現

する直方体のような3次元形状を示す3次元モデルデータを保持する。この3次元モデルは、コンピュータグラフィックス（CG）モデルである。対映像3次元モデル合成部72は、映像位置指定部70によって指定された映像位置に3次元モデルを合成して表示する。対3次元地図3次元モデル合成部73は、映像位置指定部70によって指定された映像位置に対応する3次元位置に3次元モデルを合成し、3次元地図表示部63に表示する。

ここで、第22図に示すフローチャートを参照して、3次元モデルの合成処理について説明する。第22図において、まず予め表示すべき3次元モデルを決定しておく（ステップS701）。その後、対映像3次元モデル合成部72は、映像位置指定部70が映像表示部34の表示画面上で映像位置を指定したか否かを判断する（ステップS702）。映像位置が指定された場合（ステップS702, YES）、対映像3次元モデル合成部72は、映像画面上で指定された映像位置の2次元位置を取得する（ステップS703）。2次元位置とは、たとえば、再生している映像の中心を「0」すなわち原点とし、表示画面の上端までを100、下端までを-100とするY軸をとり、右端までを100、左端までを-100とするX軸をとった座標上の位置をいう。

その後、対映像3次元モデル合成部72は、3次元モデルデータ保持部71から、合成すべき3次元モデルデータを取得し、指定された映像位置に、この3次元モデルを合成し、表示し（ステップS704）、指定された映像位置の2次元位置を対3次元地図3次元モデル合成部73に出力する。

対3次元地図3次元モデル合成部73は、映像データベース部25内の属性情報と、入力された2次元位置とをもとに、指定された映像位置に対応する3次元地図上の3次元位置を決定する（ステップS705）。そして、3次元地図上の3次元位置に、3次元モデルを合成し、3次元地図表示部63に表示し（ステップS706）、本処理を終了する。

なお、対映像3次元モデル合成部72または対3次元地図3次元モデル合成部73は、映像表示部34の映像または3次元地図表示部63に3次元モデルを合

成する場合、3次元モデルの大きさおよび向きを変形して合成する。

この実施の形態8によれば、再生している映像の所望位置とこの所望位置に対応する3次元地図上に、所望の3次元モデルを合成して表示することができるので、3次元モデルのみでは表現しきれない実空間の映像を用いて、一層リアルな
5 映像を創造することができる。

実施の形態9.

つぎに、この発明の実施の形態9について説明する。上述した実施の形態1では、撮影記録部11-1, 11-2による映像の撮影記録開始と位置時間記録部16による位置および時間の記録開始との同期を人為的な操作によって行っていたが、この実施の形態9では、映像の撮影記録開始と、位置および時間の記録開始との同期を自動的に行うようにしている。
10

第23図は、この発明の実施の形態9である映像収集装置の構成を示すブロック図である。第23図において、この映像収集装置10bは、記録制御部80を有し、その他の構成は実施の形態1に示した映像収集装置10の構成と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。
15

第23図において、記録制御部80は、撮影記録部11-1, 11-2および位置時間記録部16に接続され、撮影開始の入力によって撮影記録部11-1, 11-2および位置時間記録部16に、記録開始の指示を同時に出力し、各撮影記録部11-1, 11-2および位置時間記録部16に対して記録開始させる。
20 この実施の形態9によれば、映像の撮影記録開始と位置時間の記録開始とを自動的に同期させて記録させることができるので、映像記録と位置時間記録との時間ずれがなくなり、精度の高い映像収集処理を行うことができる。

実施の形態10.

つぎに、この発明の実施の形態10について説明する。上述した実施の形態1
25 ~9では、いずれも映像収集装置と映像検索装置とが電氣的に独立し、映像記録媒体101-1, 101-2および位置時間記録媒体102を介して、映像検索装置に映像データと位置時間データとが入力され、撮影位置などの属性情報をも

った映像データとして管理され、検索表示されるものであったが、この実施の形態10では、同時に撮影された1以上の映像データをほぼリアルタイムで検索表示できるようにしている。

第24図は、この発明の実施の形態10である映像収集検索システムの構成を示すブロック図である。第24図において、この映像収集検索システム90は、通信網Nに接続された複数の映像収集装置91-1～91-nおよび映像検索装置110を有する。

各映像収集装置91-1～91-nの、記録制御部80は、実施の形態9と同様に、撮像記録部11による撮像記録と位置時間記録部16による位置時間記録との同期制御を行う。なお、位置時間記録部16は、実施の形態1～9と同様に、GPSを用いた位置取得部12によって取得した位置時間データを記録する。

映像読込部92は、撮影記録部11によって記録された映像を電子的なデジタルデータとして読み込み、映像データとして映像データ保持部93に保持させる。一方、位置時間記録部16によって記録された位置時間データは位置時間データ保持部95に保持される。

通信処理部94は、映像データ保持部93および位置時間データ保持部95に順次保持される映像データおよび位置時間データを通信網Nを介して映像検索装置110側に転送する通信処理を行う。転送調節部96は、映像検索装置110側からの指示によって、転送するデータ量を調節する。

一方、映像検索装置110は、実施の形態1に示した映像検索装置20におけるデータ読取部21、映像読込部22を削除し、新たに、位置時間データを保持する位置時間記録部112、通信網Nを介して映像収集装置91-1～91-nとの間の通信処理を行う通信処理部111、および各映像収集装置91-1～91-nとの間の通信を行う場合における通信先を時分割で切り替える選択を行う通信先選択部113を有する。その他の構成は実施の形態1に示した映像検索装置20と同じ構成であり、同一構成部分には同一符号を付している。

通信処理部111は、通信網Nを介して各映像収集装置91-1～91-nか

- ら入力される映像データと位置時間データとを受信し、それぞれ映像データファイル保持部 23 および位置時間記録部 112 に格納させる。映像データおよび位置時間データは、それぞれ各映像収集装置 91-1 ~ 91-n 毎に異なるファイル名を付与して保存される。各映像収集装置 91-1 ~ 91-n が撮影した映像データは、同一の撮影時間を有するからである。位置時間記録部 112 に保持された位置時間データと映像データファイル保持部 23 に保持された映像データとは、各映像データファイル毎に撮影時間をもとに対応付けられ、対応付けられた属性情報は、映像データベースとして映像データベース部 25 に保持される。この場合における対応付けは、古い撮影時間をもつ映像データから順に処理する。
- 10 通信処理部 111 は、受信するデータ量が多く、全てのデータを位置時間記録部 112 および映像データファイル保持部 23 に転送できない場合、対応する映像収集装置 91-1 ~ 91-n に対して、データ転送の遅延を通知する。このデータ転送の遅延の通知を受けた映像収集装置 91-1 ~ 91-n の転送調節部 96 は、予め設定した停止時間、たとえば 1 秒間、データ転送を停止させ、1 秒後
- 15 に新規の映像データを転送するデータ転送の再開を行わせる。すなわち、転送調節部 96 は、一定時間の映像データを間引く処理を行うことによって、転送するデータ量を調節する。

この実施の形態 10 によれば、複数の映像収集装置 91-1 ~ 91-n から転送される映像データおよび位置時間データを、リアルタイムで取得し、映像検索装置 110 側では、常に最新の映像とこの映像の撮影位置とをリアルタイムで確認することができる。

実施の形態 11.

つぎに、この発明の実施の形態 11 について説明する。上述した実施の形態 1 では、地図表示部 28 に撮影軌跡が表示され、映像表示部 34 に該当の撮影位置から撮影された映像が表示されているが、撮影された位置の地名などの地図属性情報が画面上の一定位置に表示されてはいなかった。この実施の形態 11 では、地名などの地図属性情報を撮影位置に対応して取得し、映像表示部 34 に隣接し

25

た画面上の一定位置に表示するようにしている。

第25図は、この発明の実施の形態11である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第25図において、この映像検索装置20iは、撮影軌跡表示処理部32が、地図表示部28に表示される2次元範囲を取得した後、この2次元
5 範囲の情報を地図属性検出部131に出力する。地図属性検出部131は、2次元地図データ保持部26から、この2次元範囲の中に存在する地図属性情報を検索して地図属性表示部132に出力する。地図属性表示部132は、この地図属性情報を表示する。地図属性表示部132を映像表示部34に隣接した一定の箇所に配置することによって、地名などの地図属性情報を一定の画面上の箇所に表
10 示することが可能となる。その他の構成は、実施の形態1と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

ここで、第26図を参照して、地図属性検出部131が地図属性を検出する場合について説明する。第26図は、2次元地図情報を表わしたものである。この2次元地図情報は、市町村や街区の境界情報201と、その境界内の地図属性情報
15 である属性名202と、属性名表示中心位置203とを保持しているが、地図上の任意地点の地図属性情報は保持していない。

撮影軌跡表示処理部32から取得した2次元範囲の中心204が与えられた時、地図属性検出部131は、その2次元範囲の中心204にもっとも近く、かつ境界情報201をまたがない範囲に属性名表示中心位置203をもつ属性名202
20 を検索し、これを地図属性情報として地図属性表示部132に出力する。

実施の形態12.

つぎに、この発明の実施の形態12について説明する。上述した実施の形態11では地図属性表示部132に地名などの地図属性が表示されているが、該当地名を撮影位置とする映像を検索表示することはなかった。この実施の形態12では、地図属性情報を映像データベース部25に保持しておくことによって、撮影
25 位置が地図属性情報に該当する位置である映像を再生表示するようにしている。

第27図は、この発明の実施の形態12である映像検索装置の構成を示すプロ

ック図である。第27図において、この映像検索装置20jは、映像データベース部25aが、地図属性検出部131で検出した地図属性情報を、撮影位置情報と組にして保持している。地図検索部133は、地図属性の文字列に合致する撮影位置情報を映像データベース部25aから検索して映像検索部31に出力する。

- 5 映像検索部31は、その地図属性情報に相当する撮影位置情報を映像表示部34に出力し、映像表示部34が、該当位置の映像を再生表示させるようにしている。その他の構成は、実施の形態11と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

- 10 第28図は、この発明の実施の形態12が備える映像データベース部25aのテーブルTAの内容を示す図である。映像データベース部25aは、第28図に示すような地図属性情報を保持しているため、地図属性情報をキーにして、該当の撮影位置を持つ映像を検索することが可能となる。

実施の形態13.

- つぎに、この発明の実施の形態13について説明する。上述した実施の形態1
15 では地図上入力部29によって地図上の撮影位置を指示して映像を映像表示部34に再生表示するが、地図上の家屋などの被写体のある位置を指示して、該当の被写体の映像を再生表示することはなかった。この実施の形態13では、映像中の被写体位置と撮影位置との対応付けを行ない、地図上で被写体が存在する位置を指示することによって、該当の映像を再生表示するようにしている。

- 20 第29図は、この発明の実施の形態13である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第29図において、この映像検索装置20kは、データ読取部21が、読み取った映像撮影位置のデータを、対応付け部24のみでなく、被写体位置対応付け部141にも出力する。被写体位置対応付け部141は、2次元地図データ保持部26に保持している2次元地図情報を用いて、被写体位置および
25 映像収集装置10の進行方向を算出し、映像データベース部25bに出力する。

映像データベース部25bは、被写体位置情報および進行方向を、この発明の実施の形態1で記述した情報とともに記録する。地図上入力部29は、被写体位

置を入力し、位置検出部 30 に出力する。位置検出部 30 は、映像検索部 31 を介して、該当被写体位置にあたる画像を検索し、映像表示処理部 33 に出力する。映像表示部 34 は、該当被写体位置にあたる画像を表示する。その他の構成は、実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

- 5 ここで、第 30 図を参照して、被写体位置対応付け部 141 が被写体位置と撮影位置との対応をとる方法について説明する。第 30 図は、2 次元地図情報を表わしたものであり、被写体となる家屋の外形線 205 が描かれている。映像データベース部 25b の撮影時間情報で、時刻 t_1 と時間 $t_2 = t_1 + \Delta t$ との各々の撮影位置情報を比較することによって、映像収集装置 10 の進行方向が算出さ
- 10 れる。あらかじめ映像収集装置のレンズ方向は、進行方向 206 に対して、たとえば左方向に 90 度と定まっているので、被写体位置 207 は、撮影位置 208 にある箇所から出るレンズの法線方向ベクトル 209 が家屋の外形線 205 と、最もレンズに近い位置で交わる箇所とする。このようにして、被写体位置 207 と撮影位置 208 との対応をとることができる。

- 15 第 31 図は、この発明の実施の形態 13 が備える映像データベース部 25b のテーブル TA の内容を示す図である。映像データベース部 25b は、第 31 図に示した被写体位置情報と進行方向とを保持しているため、被写体位置をキーにして、この被写体位置に近い被写体位置情報を持つデータを映像データベース部 25b から検索し、該当する撮影位置を持つ映像を検索することが可能となる。

- 20 実施の形態 14.

- つぎに、この発明の実施の形態 14 について説明する。上述した実施の形態 13 では、映像表示部 34 に被写体映像が表示されるが、被写体の壁面がレンズ面となす角度は直角とは限らないため、映像の被写体の壁面は必ずしも真正面を向いてはいなかった。この実施の形態 14 では、映像の被写体面がレンズとなす角度が検出され、この角度に起因するひずみを表示の際に補正するようにして、被
- 25 写体の壁面が真正面を向いた映像を表示するようにしている。

第 32 図は、この発明の実施の形態 14 である映像検索装置の構成を示すプロ

ック図である。第32図において、この映像検索装置201は、被写体位置対応付け部141が、実施の形態13で説明した被写体位置情報に加えて、家屋の外形線205の内、撮影位置にもっとも近い線が映像収集装置10の進行方向となす角度を求めて、映像データベース部25bにさらに保持する。

- 5 また、映像検索装置201は、実施の形態13で説明した動作によって、映像表示処理部33にある被写体に対応する映像データを処理し、前記映像データを映像角度補正部142に出力する。映像角度補正部142は、映像データベース部25bに保持されている上述した角度に起因する映像の歪みを補正し、歪みが補正された映像を映像表示部34に出力する。その他の構成は、実施の形態13
- 10 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

- ここで、第33図および第34図を参照して、映像角度補正部142が角度に起因する映像の歪みを補正することを説明する。第33図は、レンズ面が被写体面と平行でない場合に生じる台形歪みを表わしたものである。この台形歪みは、レンズ面と被写体面との角度によって一定である。したがって、この台形を補正
- 15 して第34図に示すような歪みを補正した映像を得ることができる。なお、この際、該当の壁面以外は補正に起因する新たな映像の歪みが発生するが、ここでは該当の壁面だけに着目しているので、他の部分の歪みは無視できる。

実施の形態15.

- つぎに、この発明の実施の形態15について説明する。上述した実施の形態1
- 20 4では映像の各画面毎に、角度補正された被写体映像が映像表示部34に表示されるが、レンズ面の配置によっては、補正すべき角度が全映像にわたって一定の場合があり、その場合、各画面毎に補正すべき角度を算出するのは効率的ではない。この実施の形態15では、レンズ面が水平より一定の既知角度差をもって設置された映像収集装置10から得られる映像のもつ歪みを映像全体に対して補正
- 25 するものである。

第35図は、この発明の実施の形態15である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第35図において、この映像検索装置20mは、映像角度補正部

1 4 2が、映像表示処理部 3 3 から得られた映像に対し、既知のレンズ角度差に起因する映像の歪みを補正し、映像表示部 3 4 に出力する。映像角度補正部 1 4 2 の動作は、発明の実施の形態 1 4 で説明したものと同一であるが、補正すべき角度は事前に設定されたものである。

- 5 一方、位置検出部 3 0 は、撮影位置情報を被写体角度検出部 1 4 3 にも出力する。被写体角度検出部 1 4 3 は、映像データベース部 2 5 b から、撮影位置に対する被写体位置および映像収集装置 1 0 の進行方向を検索し、この進行方向から映像収集装置 1 0 のレンズ面の角度を算出する。さらに、被写体角度検出部 1 4 3 は、この撮影位置に対する 2 次元地図データ保持部 2 6 に保持している被写体
10 位置相当の家屋外形線情報を検出し、レンズ面と被写体面とのなす角度を検出し、映像角度補正部 1 4 2 に出力する。

映像角度補正部 1 4 2 は、映像表示処理部 3 3 から得た映像データに対し、上述した角度に起因する映像の歪みを補正し、映像表示部 3 4 に出力する。その他の構成は、実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

- 15 これによって、映像検索装置 2 0 m では、被写体とレンズとの角度に起因する映像の歪みを補正して映像を検索表示できる。

実施の形態 1 6 .

- つぎに、この発明の実施の形態 1 6 について説明する。上述した実施の形態 1 では、地図表示部 2 8 に撮影軌跡が表示されるが、この撮影軌跡は、GPS 信号
20 を受信して決定したものであるため、GPS 信号受信の際の誤差などから、実際の撮影位置からずれていて、地図上で必ずしも映像を撮影した道路上には載っていない。この実施の形態 1 6 では、地図上の道路情報などをもとにして、地図表示部 2 8 において軌跡を道路上に補正して表示するようにしている。

- 第 3 6 図は、この発明の実施の形態 1 6 である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第 3 6 図において、この映像検索装置 2 0 n は、データ読取部 2
25 1 が、読み取った映像撮影位置のデータを、実施の形態 1 のように対応付け部 2 4 ではなく、かわりに軌跡位置補正部 1 5 1 に出力する。軌跡位置補正部 1 5 1

は、2次元地図データ保持部26にある2次元地図をもとに、映像撮影位置情報を道路上に補正し、補正された撮影位置情報データを対応付け部24に出力する。その他の構成は、実施の形態1と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

- 5 ここで、第37図および第38図を参照して、軌跡位置補正部151が軌跡位置を補正する方法の一例を説明する。第37図は、2次元地図情報とその上の補正前の軌跡211を表わしたものであり、第38図は、2次元地図情報とその上の補正後の軌跡212を表わしたものである。

- 10 補正前の軌跡211が2次元地図の道路上にないときには、最も近い道路上の点を探索し、その距離が予め定められた閾値未満の場合には、軌跡211a、211bのように、その道路上の点212a、211bに自動的に補正する。また、その距離が予め定められた閾値以上の時には、その状態の2次元地図情報と補正前の軌跡211cを地図表示部28に表示し、人間の補正動作を待ち、人間が地図上入力部29を用いて軌跡を212cに補正する。また、自動的に補正された
- 15 軌跡212bの位置が、周囲の状況からして誤っていると人間が判断した場合も、人間が地図上入力部29を用いて、軌跡を212dに訂正することができる。このようにして、道路上にない軌跡位置を補正することができる。

実施の形態17.

- 20 つぎに、この発明の実施の形態16について説明する。上述した実施の形態1では映像収集装置10のレンズ方向が1方向であり、前後左右を含む全周方向を撮影するためには複数の映像収集装置が必要であった。この実施の形態17では、魚眼レンズを装備した映像収集装置を設置しているので、1台の映像収集装置で全周方向の撮影が行なえる。

- 25 第39図は、この発明の実施の形態17である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第39図において、この映像検索装置200は、映像収集装置100が、レンズに魚眼レンズをつけているために、全周方向の映像を取得し、全方向映像が映像データファイル保持部23に保持され、地図上入力部29から

の指示によって映像表示処理部 33 に出力される。

一方、地図上入力部 29 は、映像撮影位置の情報のみでなく、表示方向をも入力して指示し、映像正立補正部 152 は、映像表示処理部 33 から得られた全方向映像のうち、指示された表示方向にある映像部分を正立映像に補正し、映像表示部 34 に出力する。その他の構成は、実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

ここで、第 40 図を参照して、映像正立補正部 152 が映像を補正する方法の一例を説明する。第 40 図は、全周方向の映像例である。全周方向の映像の上で、地図上入力部 29 で指示された方向にあてはまる領域は、扇形映像 221 となっている。この扇形映像 221 の形状は、一定であるので、これを比例配分して、長方形の形に展開し、正立映像 222 を得ることができる。

実施の形態 18.

つぎに、この発明の実施の形態 18 について説明する。上述した実施の形態 1 では映像収集装置 10 のレンズ方向が 1 方向であり、得られる映像は情景を単眼視したもの限定されていた。この実施の形態 18 では、一定間隔離れた 2 つの立体視用レンズを装備した映像収集装置を設置しているので、情景を立体視した映像が得られる。

第 41 図は、この発明の実施の形態 18 である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第 41 図において、この映像検索装置 20p は、映像収集装置 10p が、一定間隔離れた 2 つの立体視用レンズから立体視映像データを収集し、立体視映像が映像データファイル保持部 23 に保持され、地図上入力部 29 からの指示により映像表示処理部 33 に出力される。

映像表示処理部 33 は、実施の形態 1 で述べられている機能を 2 つの立体視映像データの各々に対して果たし、立体視映像データを偏光処理部 153 に出力する。偏光処理部 153 は、立体視映像データに対して各々縦・横の偏光処理を施して映像表示部 34 に出力し、映像表示部 34 は、2 つの立体視映像データを併せて表示する。その他の構成は、実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には

同一符号を付している。これによって、立体視用の偏光眼鏡をかけた者は、映像表示部 34 の映像を眺めて立体視をすることができる。

実施の形態 19.

つぎに、この発明の実施の形態 19 について説明する。上述した実施の形態 13 5 3 では、映像表示部 34 に被写体映像が表示されるが、被写体の壁面とレンズ面との距離は一定でなく、被写体映像の大きさは実際の被写体の大きさに比例してはいなかった。この実施の形態 19 では、映像の被写体面とレンズとの距離を検出し、この距離に起因する映像の大きさを表示の際に補正するようにして、被写体の大きさに比例した映像を表示するようにしている。

10 第 42 図は、この発明の実施の形態 19 である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第 42 図において、この映像収集装置 10 q は、被写体距離取得部 17 が、レンズ位置から、被写体面までの距離を取得し、位置時間記録部 16 に記録する。この距離は、位置時間記録部 16 に記録され、さらにデータ読取部 21 に読み取られて映像データベース部 25 b に保持される。

15 また、映像検索装置 20 q は、実施の形態 13 で説明した動作によって、映像表示処理部 33 にある被写体に対応する映像データを処理し、この映像データを映像サイズ補正部 144 に出力する。映像サイズ補正部 144 は、映像データベース部 25 b に保持されている距離をもとに、被写体映像の見かけ上のサイズを、被写体が一定距離にあるサイズに補正する。その他の構成は、実施の形態 13 と
20 同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

この被写体距離取得部 17 は、たとえばレーザを用いた測距装置であり、レンズ面にそろえて映像収集装置 10 q に設置し、レンズ方向と同一方向にレーザを照射し、壁面からのレーザ反射を測定することによって、被写体相当の壁面との距離を計測する。

25 ここで、第 43 図を参照して、映像サイズ補正部 144 が距離に起因する映像サイズの差を補正することを説明する。第 43 図は、透視法の原理を示す。第 43 図において、幅が D である被写体の映像上の幅 d は、距離 L に反比例する。し

たがって、被写体の映像上の幅を距離 L_0 での幅 d_0 に補正するためには、距離が L_1 の場合、映像上の幅 d_1 を $d * L_1 / L_0$ とするように、映像を拡大乃至縮小する。このようにして、映像サイズの差を補正することができる。なお、この際、該当の被写体壁面以外は、補正に起因する新たな映像サイズの差が発生するが、ここでは、壁面だけに着目しているので、他の映像サイズの差は無視できる。

実施の形態 20.

つぎに、この発明の実施の形態 20 について説明する。上述した実施の形態 5 では、映像データファイルの切断などの編集処理が行なえるが、切断などをおこなう箇所である道路の交差点は人間が地図上入力部 29 により毎回指定する必要があるという問題点があった。この実施の形態 20 では、2 次元地図情報から交差点データを事前に検出し、保持しておくことによって、映像データファイルの切断などの編集処理を交差点に対して自動的に行なうようにしている。

第 44 図は、この発明の実施の形態 20 である映像検索装置の構成を示すブロック図である。第 44 図において、この映像検索装置 20 r は、交差点検出部 154 が、2 次元地図データ保持部 26 に保持している 2 次元地図情報を用いて交差点を検出し、交差点データ保持部 155 は、この交差点の位置などの交差点データを保持する。映像編集部 54 は、映像検索部 31 を介して、映像撮影位置について交差点データ保持部 155 を検索し、該当撮影位置が上述した交差点の近傍の場合には、映像の切断などの編集処理を自動的に行なう。その他の構成は、実施の形態 5 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

ここで、第 45 図を参照して、交差点検出部 154 が交差点を検出する一例を説明する。第 45 図は、全ての交差点中心 215 に対する交差点位置データを予め保持している 2 次元地図データの一部である。交差点検出部 154 は、2 次元地図データから全ての交差点を地図表示部 28 に表示し、人間が地図上入力部 29 から映像に関連する交差点のみを指示することで、映像編集に関わる交差点を検出する。

ここで、第46図を参照して、交差点検出部154が交差点を検出する他の例を説明する。第46図は、道路縁216のデータは保持しているが、交差点に対する交差点位置データを保持していない2次元地図データの一部である。交差点検出部154は、2次元地図データから道路縁を地図表示部28に表示し、人間
5 が地図上入力部29から映像に関連する交差点を指示することで、映像編集に関わる交差点を検出することができる。

実施の形態21.

つぎに、この発明の実施の形態21について説明する。上述した実施の形態10
0 では、映像収集装置91をたとえば自動車上に設置し、映像検索装置110をたとえば事務所に設置するなどして、両者を離して設置し、かつ映像収集装置91で収集した映像をリアルタイムで映像検索装置の設置場所を確認することができたが、映像収集の開始・終了などの制御は、映像検索装置110の設置場所からは、人手を介して映像収集装置91の側にいる人間に指示をして行なわせる必要があった。この実施の形態21では、映像収集の開始・終了などの制御を、映像
15 検索装置110の側から行なうようにしている。

第47図は、この発明の実施の形態21である映像収集検索システムの構成を示すブロック図である。第48図において、この映像検索装置110aは、収集指示部161が、通信処理部111を介して、映像収集装置に対して映像収集の開始・終了などの人間の指示を通信網に出力し、通信網は、この収集指示を映像
20 検索装置110aから映像収集装置91aに転送する。

映像収集装置91aは、映像収集制御部162が、通信処理部94を介して、指示を受け取り、この指示によって映像収集の開始・終了などの指示を、撮像記録部11、記録制御部80、転送調節部96などに送って制御を行なう。その他の構成は、実施の形態10と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。
25 る。これによって、映像検索装置110aの側から、映像収集装置91aの制御を行なうことができる。

以上説明したように、この発明によれば、まず、映像読込手段が、撮影時間と

- ともに記録された一連の映像データを読み込み、この一連の映像データを映像データ保持手段に保持する。その後、対応付け手段が、属性情報読取手段によって、少なくとも前記一連の映像データを取得した撮影位置と撮影時間とを含む属性情報を読み取り、前記映像データ保持手段に保持された一連の映像データとの対応
- 5 付けを撮影時間をもとに行い、この対応関係を映像データベースとして映像データベース部に保持させる。一方、地図表示処理手段は、地図データ保持手段に保持された地図データをもとに地図表示手段上に地図データを表示する処理を行う。その後、軌跡表示処理手段は、前記地図表示手段に表示された地図内に撮影位置をもつ映像データを映像検索手段によって前記映像データベースを検索し、検索
- 10 した撮影位置を前記地図上に軌跡として表示する。その後、映像表示処理手段は、位置指示手段が地図上の位置を指示すると、指示された位置近傍の撮影位置に対応する映像データを前記映像データ保持手段から取得して映像表示手段に再生表示させるようにしているので、所望の映像データの再生表示にかかる時間と労力とを軽減することができるという効果を奏する。
- 15 つぎの発明によれば、前記属性情報に、撮影方位、撮影方向、撮影アングルあるいはこれらを組み合わせた情報を含めるようにし、これらの属性情報を映像データベースとして保持するようにしているので、所望の映像データの検索を正確かつ緻密に管理することができ、映像データベースを有効利用することができるという効果を奏する。
- 20 つぎの発明によれば、軌跡型ボタン表示処理手段が、地図表示手段に表示された地図内の撮影位置をもつ一連の映像データを映像検索手段によって検索し、検索した一連の映像データの各撮影位置を接続した経路と該経路上をスライドし、映像データの再生開始位置を示す入力用ボタンとからなるスライドバーを前記地図上に表示し、この入力用ボタンを地図上入力手段によってスライドさせ、映像
- 25 データの映像開始位置を指示するようにしているので、所望の映像データの検索再生を的確かつ柔軟に行うことができるとともに、所望の映像データの検索再生の操作性を向上することができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、経路探索手段が、位置指示手段によって指示された撮影開始と撮影終了とを示す二つの位置間に存在する一連の映像データを前記映像検索手段によって検索し、該一連の映像データが示す撮影位置を經由した前記二つの位置間の経路を生成し、該経路上における撮影位置の軌跡を前記地図表示手段

5 に表示し、前記位置指示手段によって撮影位置が指示されると、該撮影位置以降における前記経路上の映像データを表示させるようにしているので、指示した二つの位置間の軌跡を効率的に表示することができ、所望の映像データの検索再生にかかる時間と労力とを軽減することができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、映像処理手段が、前記二つの位置間の経路上に一連の映像データが複数存在する場合、該経路上の映像データを自動接続して再生表示するようにしているので、所望の映像データの再生表示にかかる時間と労力とを格段に軽減することができるという効果を奏する。

10

つぎの発明によれば、接続補完手段が、交点を經由する映像データが存在する場合、交点データベースを検索し、この検索結果をもとに交点映像保持手段に保持された交点映像を用いて該交点の周囲の映像を補完するようにしているので、

15 交点を經由する映像データを接続処理する場合に、途切れのない一連の映像データとして再生表示することができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、映像編集手段が、前記地図表示手段上に表示された軌跡をもとに、一連の映像データの切断および合成を含む編集処理を行うようにしているので、映像の編集処理を的確かつ迅速に行うことができるという効果を奏する。

20

つぎの発明によれば、映像調整手段が、一連の映像データを構成する各映像データ間の撮影位置間隔がほぼ等しくなるように映像データの間引きあるいは挿入を行うようにしているので、等速度で移動する均一な映像として再生表示することができ、無駄な映像の視聴をしなくてもよいので効率的な映像の再生ができる

25 とともに、メモリ効率も向上させることができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、地図表示処理手段が、3次元地図データをもとにした3

次元地図を地図表示手段に立体表示するようにしているので、撮影位置の確認を直感的に把握することができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、軌跡表示処理手段が、地図表示手段に表示された 3 次元地図の表示範囲内の撮影位置を軌跡として 3 次元地図上の 3 次元位置に表示する
5 ようにしているので、撮影位置周辺の位置関係を容易に把握することができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、撮影位置表示処理手段が、映像データベース内の属性情報をもとに、映像表示手段上に表示された撮影位置からの撮影範囲を前記地図表示手段上に表示するようにしているので、映像データの撮影範囲が表示されるの
10 で、所望の映像データの検索再生を一層容易に行うことができる。

つぎの発明によれば、同期処理手段が、映像表示手段上に表示された映像の撮影位置と撮影方向と撮影アングルと同じ 3 次元表示の位置と方向とアングルとをもつ 3 次元立体表示を該映像に同期して前記地図表示手段上に表示させるようにしているので、再生されている映像の撮影位置関係を容易に把握することができる
15 という効果を奏する。

つぎの発明によれば、映像位置指定手段が、映像表示手段の表示画面上の位置を指定すると、3 次元位置表示処理手段が、映像表示手段に表示されている映像データの撮影位置と撮影方向と撮影アングルとをもとに前記映像位置指定手段が指示した位置に対応する 3 次元位置を算出し、地図表示手段に該 3 次元位置を表示する処理を行うようにしているので、再生されている映像内における建物等の映像要素の位置関係を容易に把握することができるという効果を奏する。
20

つぎの発明によれば、映像位置指定手段が、映像表示手段の表示画面上の位置を指定すると、3 次元モデル映像合成手段が、映像表示手段に表示された映像に対応させて前記映像位置指定手段が指定した位置に 3 次元モデルを該映像に合成して表示させるようにしているので、3 次元モデルを付加した場合の映像変化を一層現実的に把握することができるという効果を奏する。
25

つぎの発明によれば、3 次元モデル地図合成手段が、映像表示手段に表示され

ている映像データの撮影位置と撮影方向と撮影アングルとをもとに前記映像位置指定手段が指示した位置に対応する3次元位置を算出し、前記地図表示手段が表示する地図の該3次元位置に前記3次元モデルを該地図に合成して表示する処理を行うようにしているので、3次元モデル映像合成手段によって3次元モデルが
5 合成された映像を、3次元モデル地図合成手段によって3次元モデルが合成された3次元地図によって確認することができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、記録制御手段が、映像記録手段および位置時間記録手段による記録時間を同期させてそれぞれ記録させるようにしているので、映像記録と位置時間記録との同期を自動的に行うことができ、精度の高い映像データベースを生成することができるという効果を奏する。
10

つぎの発明によれば、1以上の映像収集装置側において、まず、記録制御手段が、映像記録手段および位置時間記録手段による記録時間を同期させてそれぞれ記録させる。その後、送信処理手段が、映像読込手段によって映像記録手段から読み込んだ一連の映像データと、位置時間記録手段が記録した属性情報とを順次
15 映像検索装置側に送信する処理を行う。映像検索装置側では、受信処理手段が、前記1以上の映像収集装置から送信された前記一連の映像データと前記属性情報とを受信する処理を行い、映像データ保持手段に一連の映像データを保持させ、属性情報保持手段に属性情報を保持させる。その後、対応付け手段が、前記映像データ保持手段に保持された一連の映像データと前記属性情報保持手段に保持された属性情報とを前記撮影時間をもとに対応づけ、この対応関係を映像データベースとして保持する。地図表示処理手段は、地図データ保持手段に保持された地図データをもとに地図表示手段上に地図データを表示する処理を行う。その後、軌跡表示処理手段は、前記地図表示手段に表示された地図内に撮影位置をもつ映像データを映像検索手段によって前記映像データベースを検索し、検索した撮影
20 位置を前記地図上に軌跡として表示する。その後、映像表示処理手段は、位置指示手段が地図上の位置を指示すると、指示された位置近傍の撮影位置に対応する映像データを前記映像データ保持手段から取得して映像表示手段に再生表示させ

るようにしているので、1以上の映像収集装置が撮影している映像を映像検索装置側において、ほぼリアルタイムで確認することができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、映像調節手段が、送信すべき映像データを間引き、送信するデータ量を調節するようにしているので、送信される映像データのデータ量が均一となり、常にリアルタイムで最新の映像を再生することができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、通信先選択手段が、1以上の映像収集装置から送信される一連の映像データおよび属性情報の受信を時分割で切り替えるようにしているので、1以上の映像収集装置が撮影した映像をリアルタイムで再生することができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、地図属性検索手段が、映像データを取得した撮影位置に対応する地図属性情報を前記地図データ保持手段から検索し、地図属性情報表示手段が、前記地図属性情報を表示するようにしているので、地名などの地図属性を映像に付随して表示することができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、映像データベースが、地図属性検索手段によって検索した地名などの地図属性情報を記録しておき、地図検索手段が、前記地図属性情報をもとに2次元地図上の位置を検索し、位置指示手段に出力し、映像処理手段が、前記位置指示手段によって指示される位置から撮影した映像データを再生表示させるようにしているので、地名などの地図属性をもった位置で撮影した映像データを検索表示することができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、被写体位置対応付け手段が、映像の被写体位置と撮影位置との対応付けを行い、映像データベースが前記対応付けの結果を保持し、位置指示手段によって地図上の位置を入力し、映像処理手段が、前記対応付けの結果を基にして該当の地図上の位置の被写体がしめる映像を、再生表示させるようにしているので、被写体の位置を指定して、該当の被写体が撮影されている映像データを検索表示することができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、被写体角度検出手段が、映像の被写体面と前記一連の映

像データを収集する映像収集装置のレンズ面とのなす角度を検出し、映像角度補正手段が、前記角度に基づき、この角度が直角でない場合に起因する映像の歪みを補正し、映像表示手段が、前記歪みが補正された映像を表示させるようにしている。5 5
るので、被写体の位置を指定し、該当の被写体が撮影されている映像データに対して、被写体のもつレンズ面とのなす角度に起因する歪みを補正して検索表示できるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、映像収集装置が、たとえば水平方向を標準方向としたとき、一定角度上向き方向というように既知のレンズ角度差をもって設定されている状態で映像を収集し、映像角度補正手段が、前記レンズ角度に起因する映像の歪みを補正し、映像表示手段が、前記歪みが補正された映像を表示するようにし10 10
ているので、市街地を走行中に、高層階を撮影する目的でレンズを一定角度上向き方向に設定している映像収集装置から得た映像を、水平方向から得た映像のように補正して検索表示できるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、軌跡位置補正手段が、撮影位置情報の撮影位置を地図の道路上の位置に補正し、軌跡表示手段が、前記の補正された撮影位置を地図上に軌跡として表示するようにしている。15 15
ので、GPS受信機が正確な撮影位置を受信できず、道路以外の場所を指示した場合でも、撮影位置を道路上に補正して表示できるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、映像収集装置が、魚眼レンズを備えたビデオカメラから得られた全周映像データを収集し、映像正立補正手段が、指示された方向の映像を前記全周映像データから抽出し正立映像に補正し、映像表示手段が、前記正立映像を表示するようにしている。20 20
ので、1台の映像収集装置から、任意方向の歪みのない映像を取得し、検索表示できるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、映像収集装置が、一定間隔離れた2つの立体視用レンズから得られた立体視映像データを収集し、偏光処理手段が、前記立体視映像データに対し偏光処理を施し、映像表示手段が、前記立体視映像を表示するようにしている。25 25
ので、立体視用の偏光眼鏡をかけた者は、映像を立体視できるという効果

を奏する。

つぎの発明によれば、被写体距離取得手段が、映像の被写体面と映像収集装置のレンズ面との距離を検出し、映像サイズ補正手段が、前記距離をもとに、映像サイズを、被写体との距離を一定にして撮影した場合のサイズに補正し、映像表示手段が、前期のサイズ補正された映像を表示するようにしているので、被写体の位置を指定して、該当の被写体が撮影されている映像データを、被写体とレンズ面との距離に起因するサイズの差を補正して検索表示できるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、交差点検出手段が、地図データから交差点を検出し、交差点データ保持手段が、前記交差点データを保持し、映像編集手段が、前記交差点で一連の映像データの切断を行うようにしているので、交差点を事前に指定しておくことによって、映像編集集中に該当の交差点において自動的に映像データの切断を行なうことができるという効果を奏する。

つぎの発明によれば、映像検索装置に設置された収集指示手段が、映像収集の開始・終了などの指示を行ない、通信網が、前記指示を映像収集装置に転送し、映像収集装置に設置された映像収集制御手段が、前記指示をもとに映像収集装置を制御するようにしているので、映像検索装置の側にいる人間が、映像収集の開始・終了などの制御指示を直接行なうことができるという効果を奏する。

20 産業上の利用可能性

以上のように、本は発明にかかる映像収集装置、映像検索装置および映像収集検索システムによれば、屋外、屋内、海底、地下、上空、宇宙などの各種空間を撮影した映像を収集し、収集した映像を撮影位置に対応させて検索し、再生し、編集する映像収集装置、映像検索装置および映像収集検索システムに適している。

請 求 の 範 囲

1. 撮影時間とともに記録された一連の映像データを読み込む映像読込手段と、
前記映像読込手段によって読み込まれた一連の映像データを保持する映像データ保持手段と、
5 少なくとも前記一連の映像データを取得した撮影位置と撮影時間とを含む属性情報を読み取る属性情報読取手段と、
前記映像データ保持手段に保持された一連の映像データと前記属性情報読取手段によって読み取られた属性情報とを前記撮影時間をもとに対応づける対応付け手段と、
10 前記対応付け手段によって対応づけられた対応関係を保持する映像データベースと、
地図データを保持する地図データ保持手段と、
前記地図データをもとに地図表示手段上に地図データを表示する処理を行う地図表示処理手段と、
15 前記映像データベースを検索する映像検索手段と、
前記地図表示手段に表示された地図内に撮影位置をもつ映像データを前記映像検索手段によって検索し、検索した撮影位置を前記地図上に軌跡として表示する軌跡表示処理手段と、
20 前記一連の映像データを表示する映像表示手段と、
前記地図表示手段に表示された地図上の位置を指示する位置指示手段と、
前記位置指示手段によって指示された位置近傍の撮影位置に対応する映像データを前記映像データ保持手段から取得して前記映像表示手段に再生表示させる映像処理手段と、
25 を備えたことを特徴とする映像検索装置。

2. 前記属性情報は、撮影方位、撮影方向、撮影アングルあるいはこれらを組み

合わせた情報をさらに含むことを特徴とする請求の範囲第1項に記載の映像検索装置。

3. 前記軌跡表示処理手段は、前記地図表示手段に表示された地図内の撮影位置をもつ一連の映像データを前記映像検索手段によって検索し、検索した一連の映像データの各撮影位置を接続した経路と該経路上をスライドし、映像データの再生開始位置を示す入力用ボタンとからなるスライドバーを前記地図上に表示する軌跡型ボタン表示処理手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第1項または第2項に記載の映像検索装置。

10

4. 前記位置指示手段によって指示された撮影開始と撮影終了とを示す二つの位置間に存在する一連の映像データを前記映像検索手段によって検索し、該一連の映像データが示す撮影位置を経由した前記二つの位置間の経路を生成し、該経路上における撮影位置の軌跡を前記地図表示手段に表示し、前記位置指示手段によって撮影位置が指示されると、該撮影位置以降における前記経路上の映像データを表示させる経路探索手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第1項または第2項に記載の映像検索装置。

15

5. 前記映像処理手段は、前記二つの位置間の経路上に一連の映像データが複数存在する場合、該経路上の映像データを接続して再生表示することを特徴とする請求の範囲第4項に記載の映像検索装置。

20

6. 一連の映像データが交差する交点の周囲が撮影された交点映像を保持する交点映像保持手段と、

前記交点映像と該交点映像の属性情報とを対応づけた対応関係を保持する交点データベースと、

25

前記交点を経由する映像データが存在する場合、前記交点データベースを検索

し、前記交点映像保持手段に保持された交点映像を用いて該交点の周囲の映像を補完する接続補完手段と、

をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第1項～第5項のいずれか一つに記載の映像検索装置。

5

7. 前記一連の映像データの切断および合成を含む編集処理を行う映像編集手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第1項～第6項のいずれか一つに記載の映像検索装置。

10 8. 前記一連の映像データを構成する各映像データ間の撮影位置間隔がほぼ等しくなるように映像データの間引きあるいは挿入を行う映像調整手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第1項～第7項のいずれか一つに記載の映像検索装置。

15 9. 前記地図データ保持手段は、3次元地図データを保持し、前記地図表示処理手段は、前記3次元地図データをもとに3次元地図を前記地図表示手段に立体表示する処理を行うことを特徴とする請求の範囲第1項～第8項のいずれか一つに記載の映像検索装置。

20 10. 前記軌跡表示処理手段は、前記軌跡を3次元位置に表示することを特徴とする請求の範囲第9項に記載の映像検索装置。

11. 前記属性情報をもとに、前記映像表示手段上に表示された撮影範囲を前記地図表示手段上に表示する処理を行う撮影位置表示処理手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第1項～第10項に記載の映像検索装置。

25

12. 前記映像表示手段上に表示された映像の撮影位置と撮影方向と撮影アング

ルと同じ 3 次元表示の位置と方向とアングルとをもつ 3 次元立体表示を該映像に同期して前記地図表示手段上に表示させる同期処理手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第 9 項～第 11 項のいずれか一つに記載の映像検索装置。

- 5 1 3. 前記映像表示手段の表示画面上の位置を指定する映像位置指定手段と、
前記映像表示手段に表示されている映像データの撮影位置と撮影方向と撮影アングルとをもとに前記映像位置指定手段が指示した位置に対応する 3 次元位置を算出し、前記地図表示手段に該 3 次元位置を表示する処理を行う 3 次元位置表示処理手段と、

- 10 をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第 9 項～第 12 項のいずれか一つに記載の映像検索装置。

- 1 4. 前記映像表示手段の表示画面上の位置を指定する映像位置指定手段と、
3 次元モデルを保持する 3 次元モデル保持手段と、

- 15 前記映像表示手段に表示された映像に対応させて前記映像位置指定手段が指定した位置に前記 3 次元モデルを該映像に合成して表示させる 3 次元モデル映像合成手段と、

をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第 9 項～第 12 項のいずれか一つに記載の映像検索装置。

20

- 1 5. 前記映像表示手段に表示されている映像データの撮影位置と撮影方向と撮影アングルとをもとに前記映像位置指定手段が指示した位置に対応する 3 次元位置を算出し、前記地図表示手段が表示する地図の該 3 次元位置に前記 3 次元モデルを該地図に合成して表示する処理を行う 3 次元モデル地図合成手段をさらに備

- 25 えたことを特徴とする請求の範囲第 14 項に記載の映像検索装置。

- 1 6. 撮影した一連の映像データを撮影時間とともに記録する映像記録手段と、

少なくとも撮影位置と撮影時間とを含む属性情報を取得する位置取得手段と、
前記位置取得手段によって取得された属性情報を記録する位置時間記録手段と、
前記映像記録手段および前記位置時間記録手段による記録時間を同期させてそれぞれ記録させる記録制御手段と、

5 を備えたことを特徴とする映像収集装置。

17. 撮影した一連の映像データを撮影時間とともに記録する映像記録手段と、
前記一連の映像データを読み込む映像読込手段と、

10 少なくとも撮影位置と撮影時間とを含む属性情報を取得する位置取得手段と、
前記位置取得手段によって取得された属性情報を記録する位置時間記録手段と、
前記映像記録手段および前記位置時間記録手段による記録時間を同期させてそれぞれ記録させる記録制御手段と、

前記映像読込手段によって読み込まれた一連の映像データと前記属性情報とを
順次送信する処理を行う送信処理手段と、

15 を有した1以上の映像収集装置と、

前記1以上の映像収集装置から送信された前記一連の映像データと前記属性情報とを受信する処理を行う受信処理手段と、

前記受信処理手段によって受信された一連の映像データを保持する映像データ保持手段と、

20 前記受信処理手段によって受信された属性情報を保持する属性情報保持手段と、
前記映像データ保持手段に保持された一連の映像データと前記属性情報保持手段に保持された属性情報とを前記撮影時間をもとに対応づける対応付け手段と、
前記対応付け手段によって対応づけられた対応関係を保持する映像データベースと、

25 地図データを保持する地図データ保持手段と、

前記地図データをもとに地図表示手段上に地図データを表示する処理を行う地図表示処理手段と、

前記映像データベースを検索する映像検索手段と、

前記地図表示手段に表示された地図内に撮影位置をもつ映像データを前記映像検索手段によって検索し、検索した撮影位置を前記地図上に軌跡として表示する軌跡表示処理手段と、

5 前記一連の映像データを表示する映像表示手段と、

前記地図表示手段に表示された地図上の位置を指示する位置指示手段と、

前記位置指示手段によって指示された位置近傍の撮影位置に対応する映像データを前記映像データ保持手段から取得して前記映像表示手段に再生表示させる映像処理手段と、

10 を有し、前記 1 以上の映像収集装置に接続された映像検索装置と、
を備えたことを特徴とする映像収集検索システム。

18. 前記 1 以上の映像収集装置は、送信すべき映像データを間引き、送信するデータ量を調節する転送調節手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第

15 17 項に記載の映像収集検索システム。

19. 前記映像検索装置は、前記 1 以上の映像収集装置から送信される一連の映像データおよび属性情報の受信を時分割で切り替える通信先選択手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第 17 項または第 18 項に記載の映像収集検索

20 システム。

20. 映像データを取得した撮影位置に対応する地図属性情報を前記地図データ保持手段から検索する地図属性検索手段と、

前記地図属性情報を表示する地図属性情報表示手段と、

25 をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第 1 項～第 15 項のいずれか一つに記載の映像検索装置。

- 2 1. 指示された地図属性から 2 次元地図上の位置を検索する地図検索手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第 2 0 項に記載の映像検索装置。
- 2 2. 映像の被写体位置と撮影位置との対応付けを行う被写体位置対応付け手段
5 をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第 1 項～第 1 5 項のいずれか一つに記載の映像検索装置。
- 2 3. 映像の被写体面と前記一連の映像データを収集する映像収集装置のレンズ面とのなす角度を検出する被写体角度検出手段と、
10 映像データに対して前記角度に起因する映像の歪みを補正する映像角度補正手段と、
をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第 2 2 項に記載の映像検索装置。
- 2 4. 前記一連の映像データは、レンズ角度が標準方向に対して既知のレンズ角度差をもって収集され、
15 前記レンズ角度差に起因する映像の歪みを補正する映像角度補正手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第 1 項～第 1 5 項のいずれか一つに記載の映像検索装置。
- 20 2 5. 映像データを取得した撮影位置情報を地図の道路上に補正する軌跡位置補正手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第 1 項～第 1 5 項のいずれか一つに記載の映像検索装置。
- 2 6. 前記一連の映像データは、魚眼レンズを用いて得られた全周映像データであり、
25 指示された方向の映像を前記全周映像データから抽出し、正立映像に補正する映像正立補正手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第 1 項～第 1 5 項

のいずれか一つに記載の映像検索装置。

27. 前記一連の映像データは、一定間隔離れた2つの立体視用レンズを用いて得られた立体視映像データであり、

- 5 前記立体視映像データの各々に偏光処理を施す偏光処理手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第1項～第15項のいずれか一つに記載の映像検索装置。

28. 映像の被写体面と前記一連の映像データを収集する映像収集装置のレンズ面との距離を検出する被写体距離取得手段と、
- 10

映像データに対して前記距離に起因する映像の大きさの差を補正する映像サイズ補正手段と、

をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第22項に記載の映像検索装置。

- 15 29. 前記地図データから交差点を検出する交差点検出手段と、

前記交差点検出手段によって検出した交差点のデータを保持する交差点データ保持手段とをさらに備え、

前記映像編集手段は、前記交差点データ保持手段に保持された交差点データをもとに前記一連の映像データの切断処理を行うことを特徴とする請求の範囲第7

- 20 項に記載の映像検索装置。

30. 前記映像検索装置は、前記映像収集装置に対して映像収集の開始および終了を含む収集指示を行う収集指示手段をさらに備え、

- 前記映像収集装置は、前記収集指示手段による収集指示をもとに当該映像収集装置を制御する映像収集制御手段をさらに備えたことを特徴とする請求の範囲第
- 25 17項～第19項のいずれか一つに記載の映像収集検索システム。

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int.Cl⁷ H04N 5/765, 5/907, 7/18, G09B 29/00, G06T 17/50

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl⁷ H04N 5/76-5/956, 7/18, G09B 29/00, G06T 17/50

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1922-1996	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2001
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2001	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2001

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	JP, 09-252454, A (Toshiba Corporation), 22 September, 1997 (22.09.97), Full text; Figs. 1 to 15 (Family: none)	1-5, 7, 9-15, 20-22
X	JP, 10-308917, A (Nippon Sumusun K.K.), 17 November, 1998 (17.11.98), Full text; Figs. 1 to 8 (Family: none)	1-5, 7, 9-15, 20-22
X	JP, 09-098323, A (Matsushita Electric Ind. Co., Ltd.), 08 April, 1997 (08.04.97), Full text; Figs. 1 to 6 (Family: none)	16
X	JP, 07-248726, A (Toshiba Corporation), 26 September, 1995 (26.09.95), Full text; Figs. 1 to 2 (Family: none)	16



Further documents are listed in the continuation of Box C.



See patent family annex.

* Special categories of cited documents:
 "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
 "E" earlier document but published on or after the international filing date
 "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
 "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
 "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"I" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
 "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
 "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
 "&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search
18 April, 2001 (18.04.01)Date of mailing of the international search report
01 May, 2001 (01.05.01)Name and mailing address of the ISA/
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int Cl⁷ H04N 5/765, 5/907, 7/18, G09B 29/00, G06T 17/50

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int Cl⁷ H04N 5/76-5/956, 7/18, G09B 29/00, G06T 17/50

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報	1922-1996年
日本国公開実用新案公報	1971-2001年
日本国登録実用新案公報	1994-2001年
日本国実用新案登録公報	1996-2001年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
X	JP, 09-252454, A (株式会社東芝) 22. 9月. 1997 (22. 09. 97) 全文、第1-15図 (ファミリーなし)	1-5, 7, 9-15, 20-22
X	JP, 10-308917, A (日本サムスン株式会社) 17. 11月. 1998 (17. 11. 98) 全文、第1-8図 (ファミリーなし)	1-5, 7, 9-15, 20-22
X	JP, 09-098323, A (松下電器産業株式会社) 08. 4月. 1997 (08. 04. 97) 全文、第1-6図 (ファミリーなし)	16

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの
「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの
「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)
「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献
「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの
「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの
「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの
「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

18. 04. 01

国際調査報告の発送日

01.05.01

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

鈴木 明

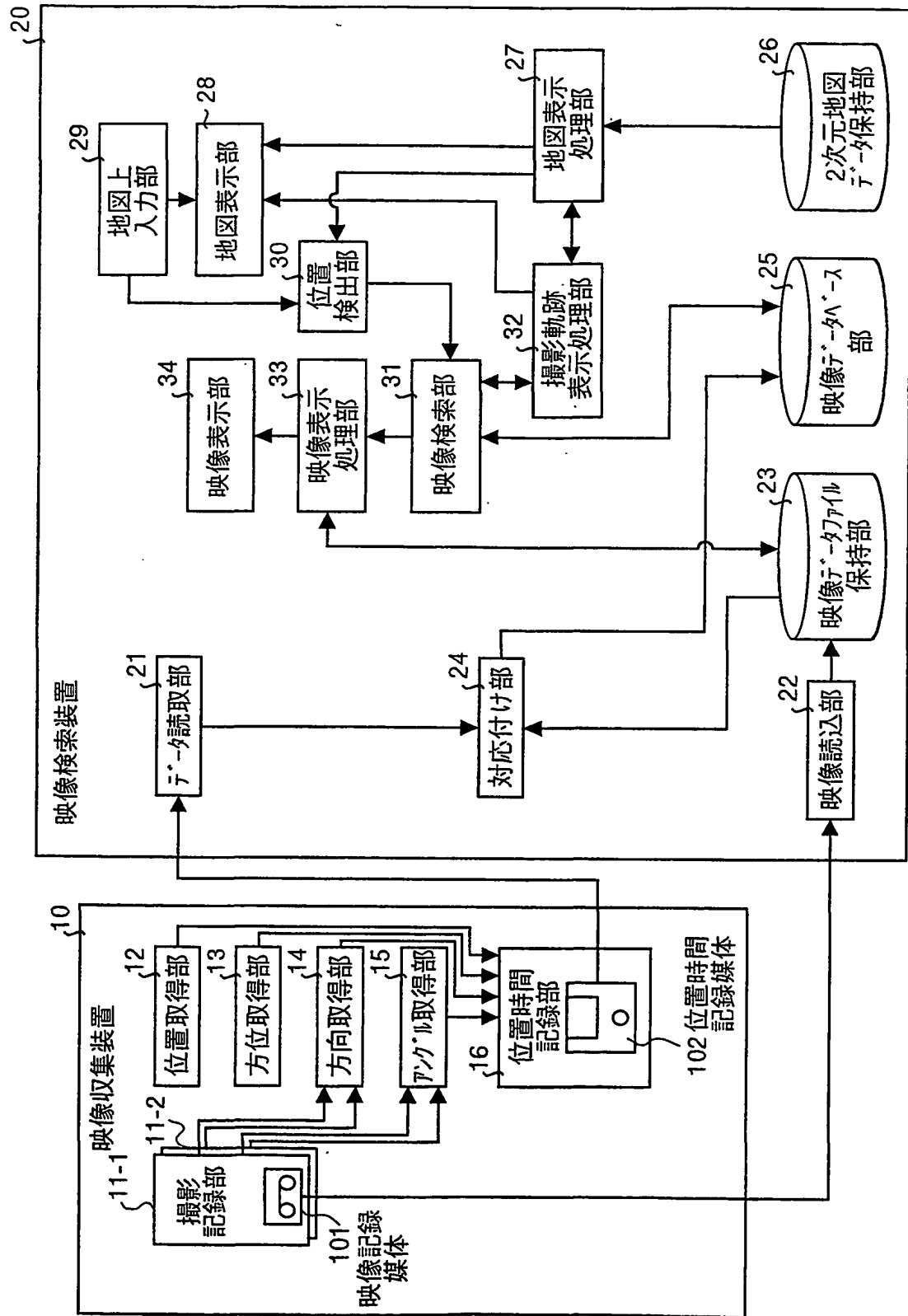
5C

9185

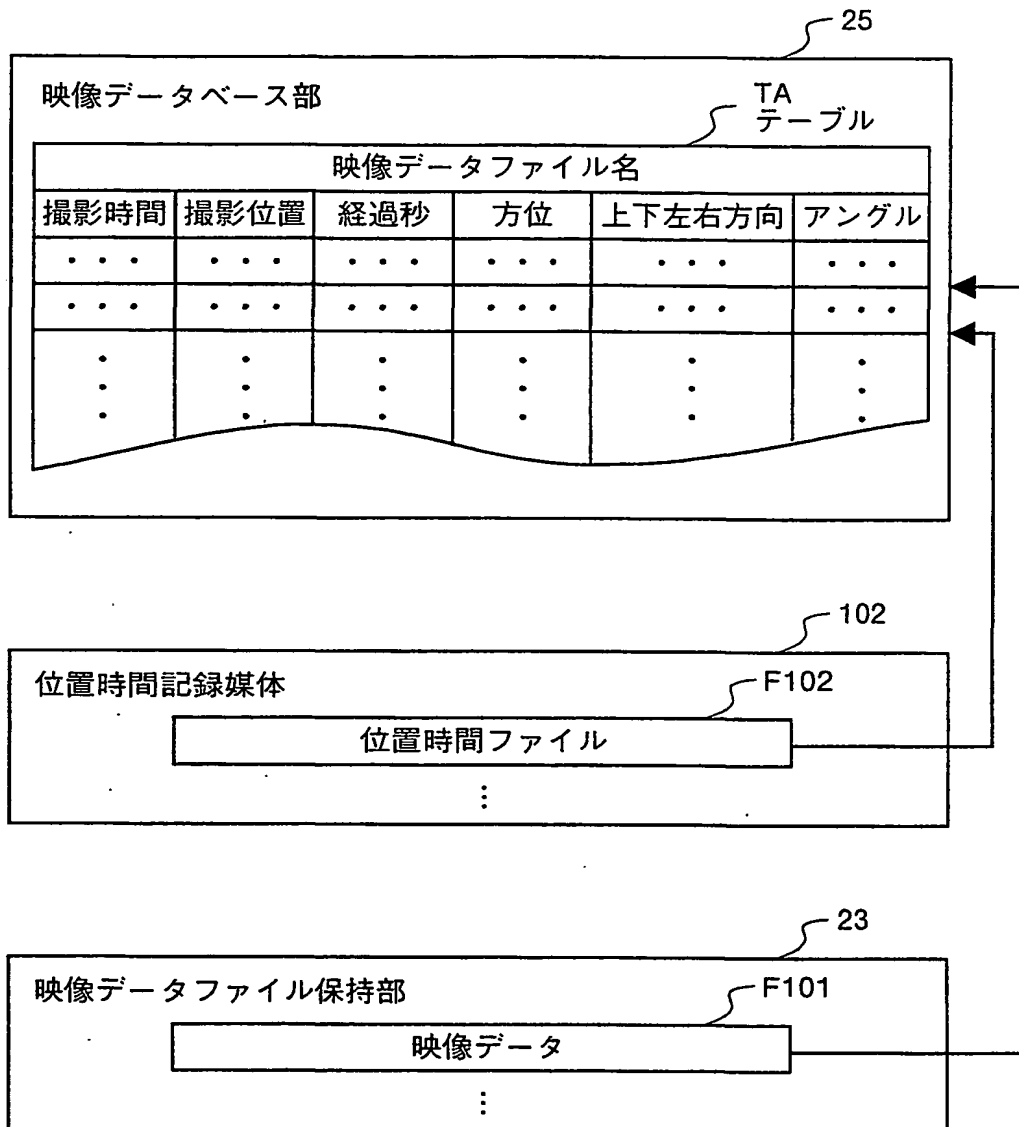
電話番号 03-3581-1101 内線 3541

C (続き). 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
X	JP, 07-248726, A (株式会社東芝) 26. 9月. 1995 (26. 09. 95) 全文、第1-2図 (ファミリーなし)	16

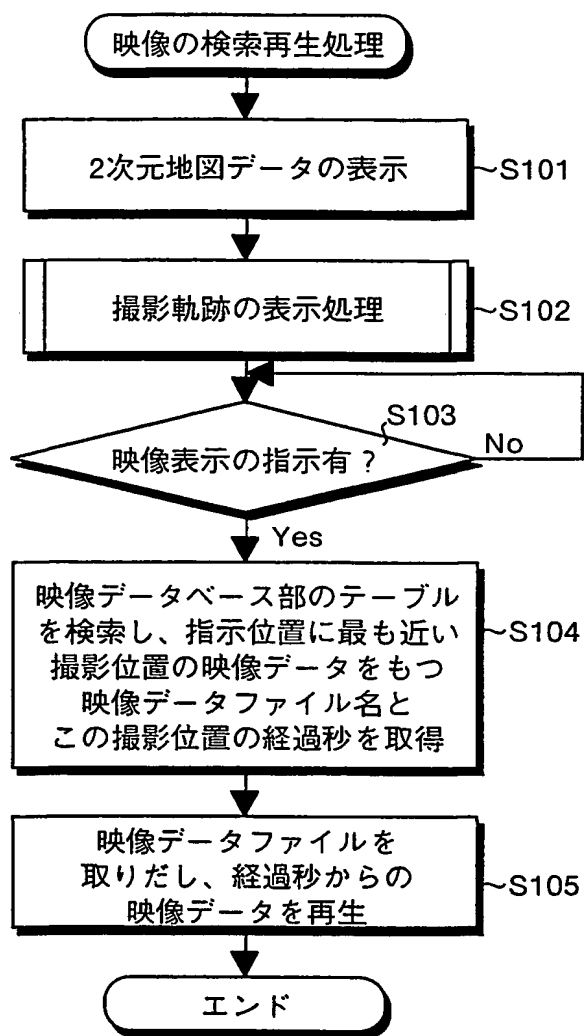
第1図



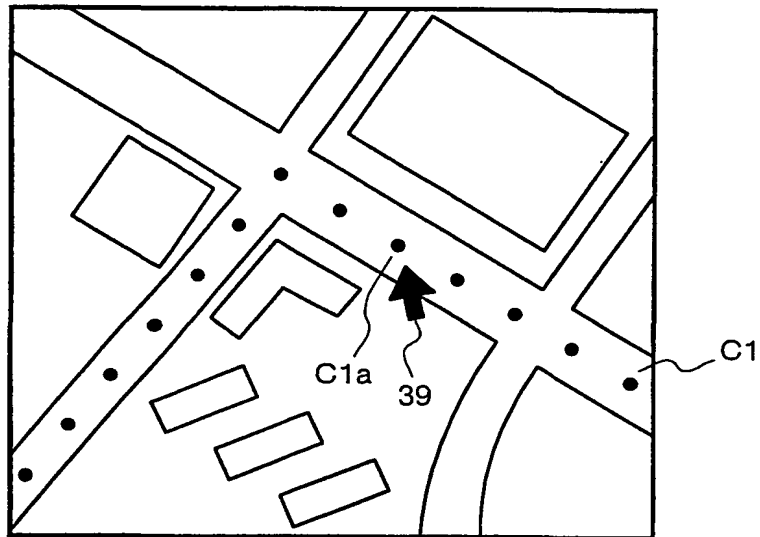
第2図



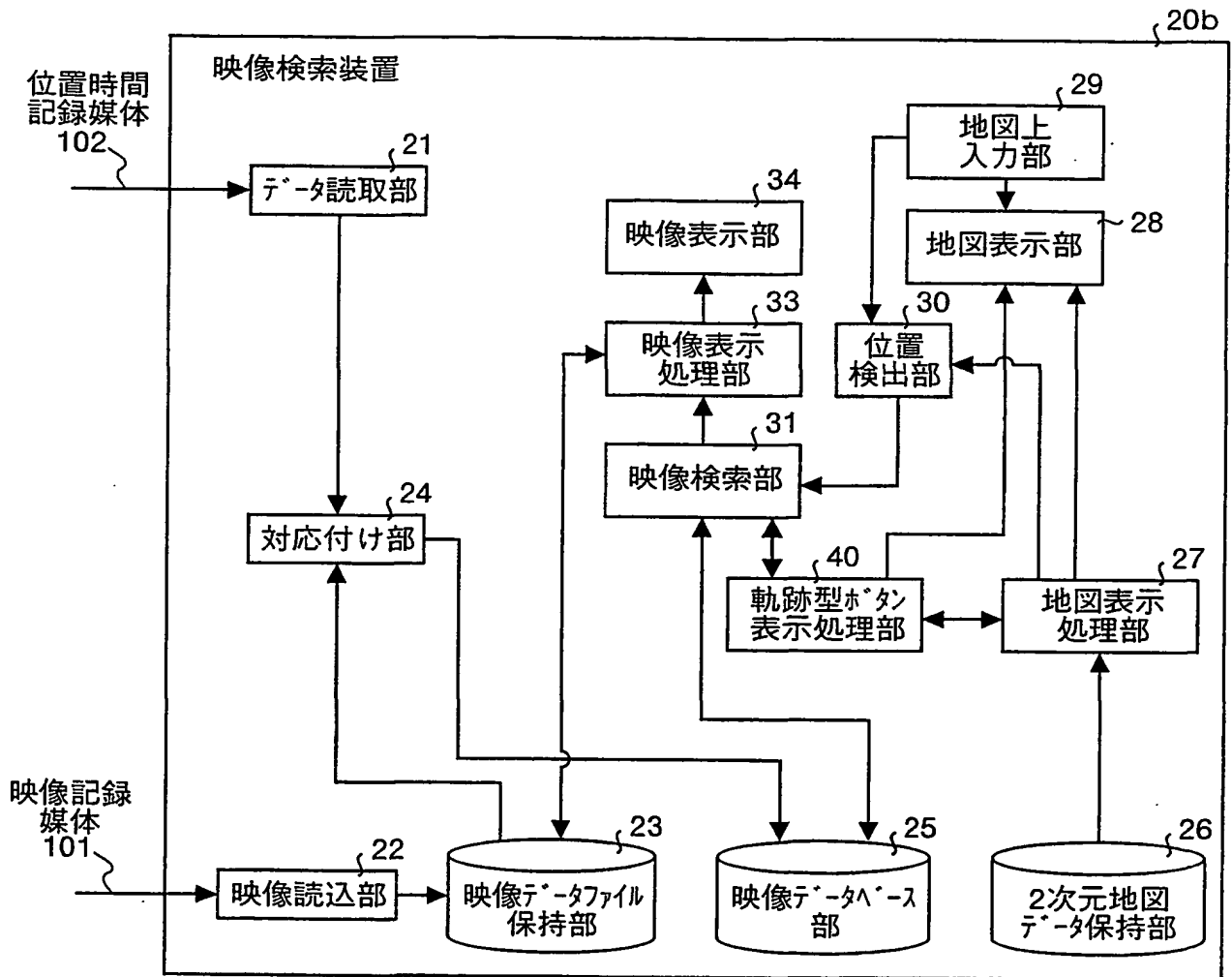
第 3 図



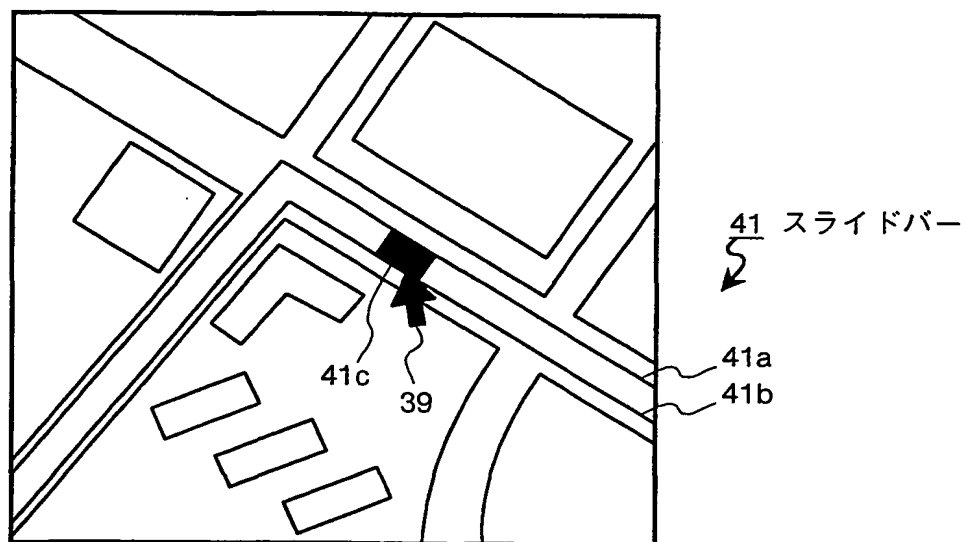
第 4 図



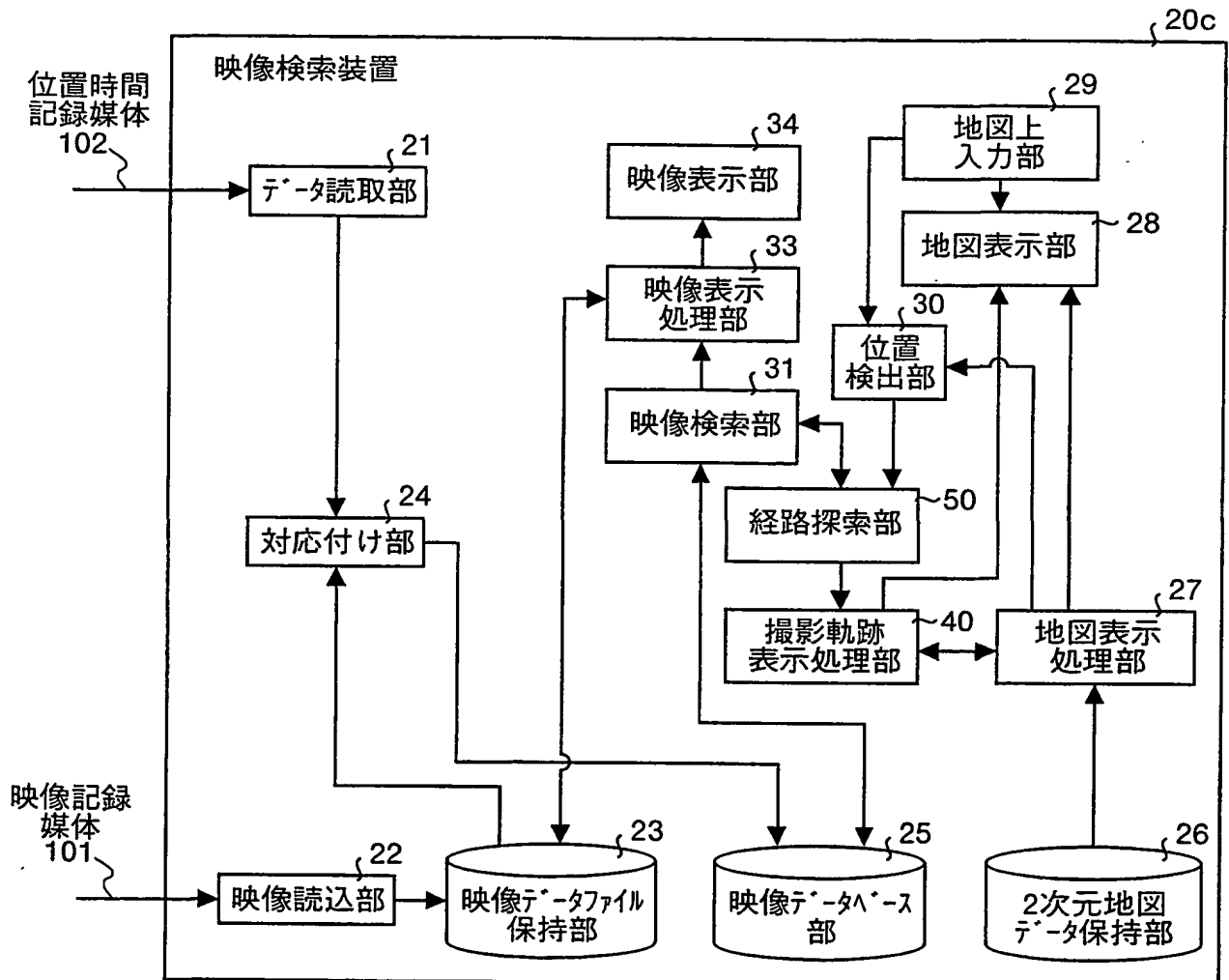
第5図



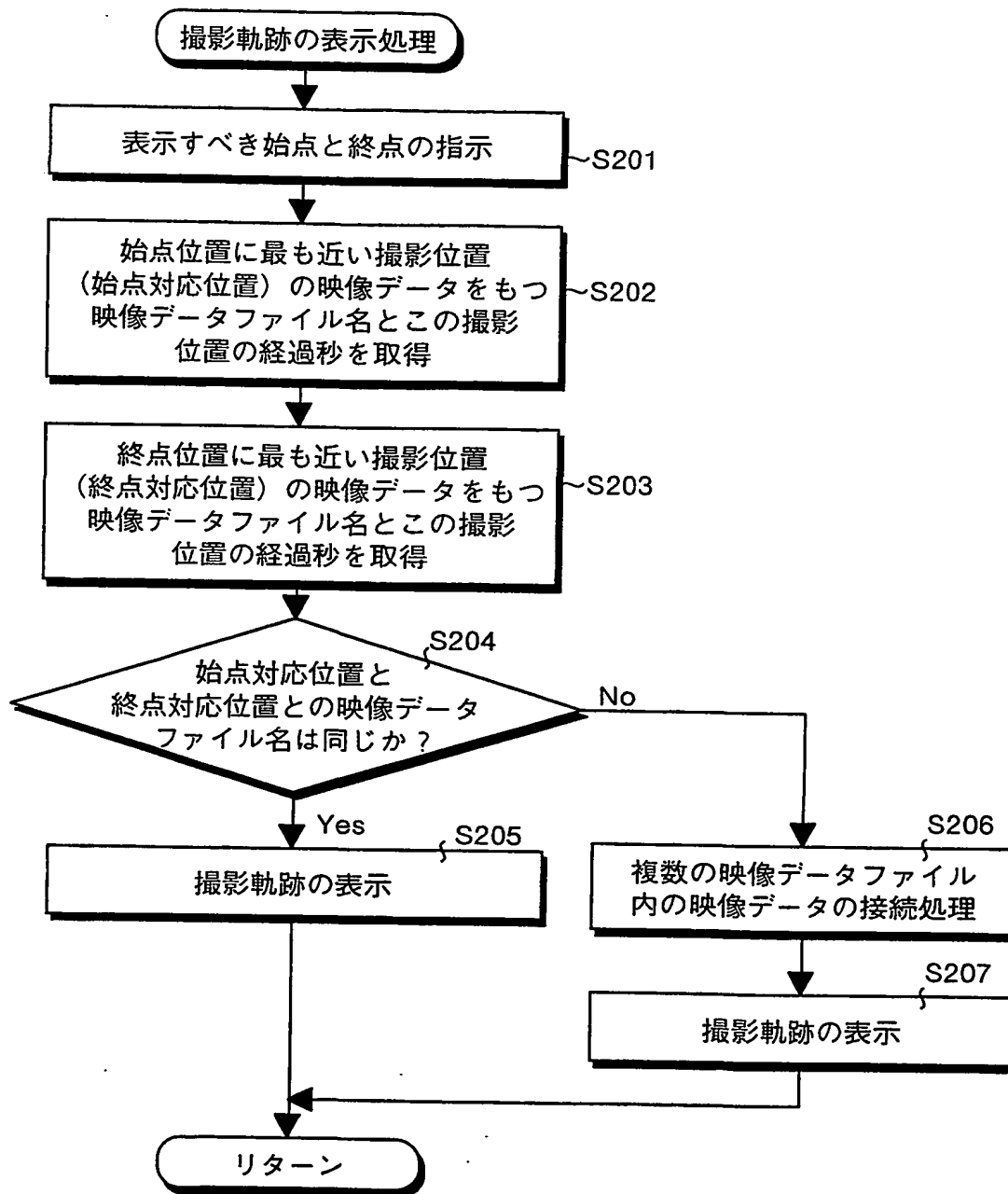
第6図



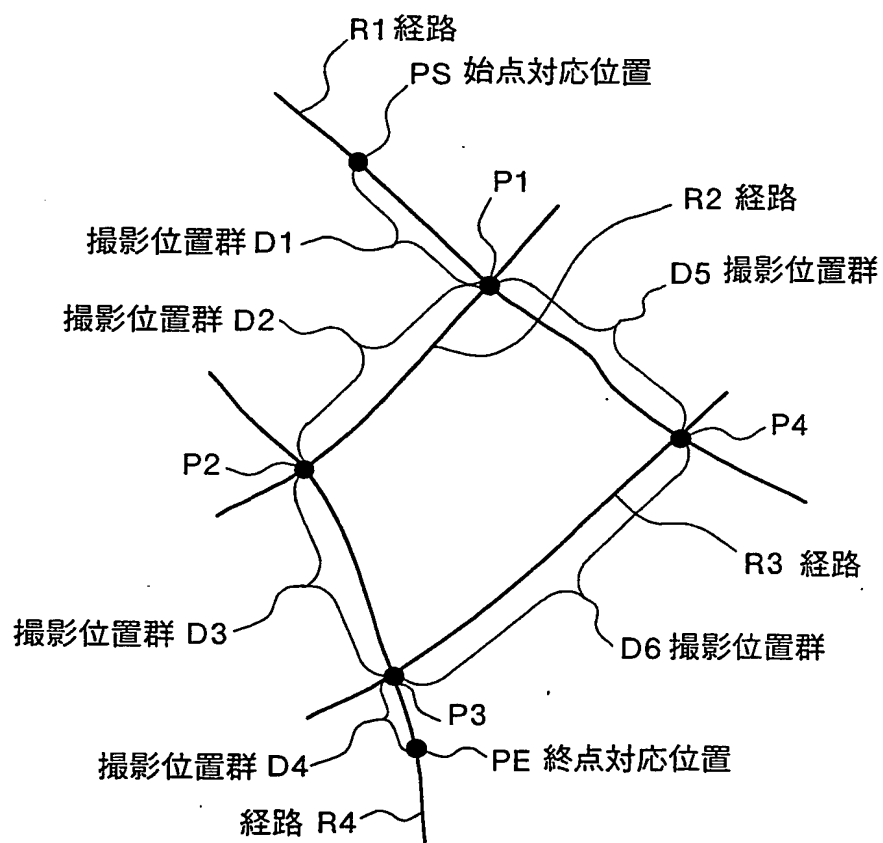
第7図



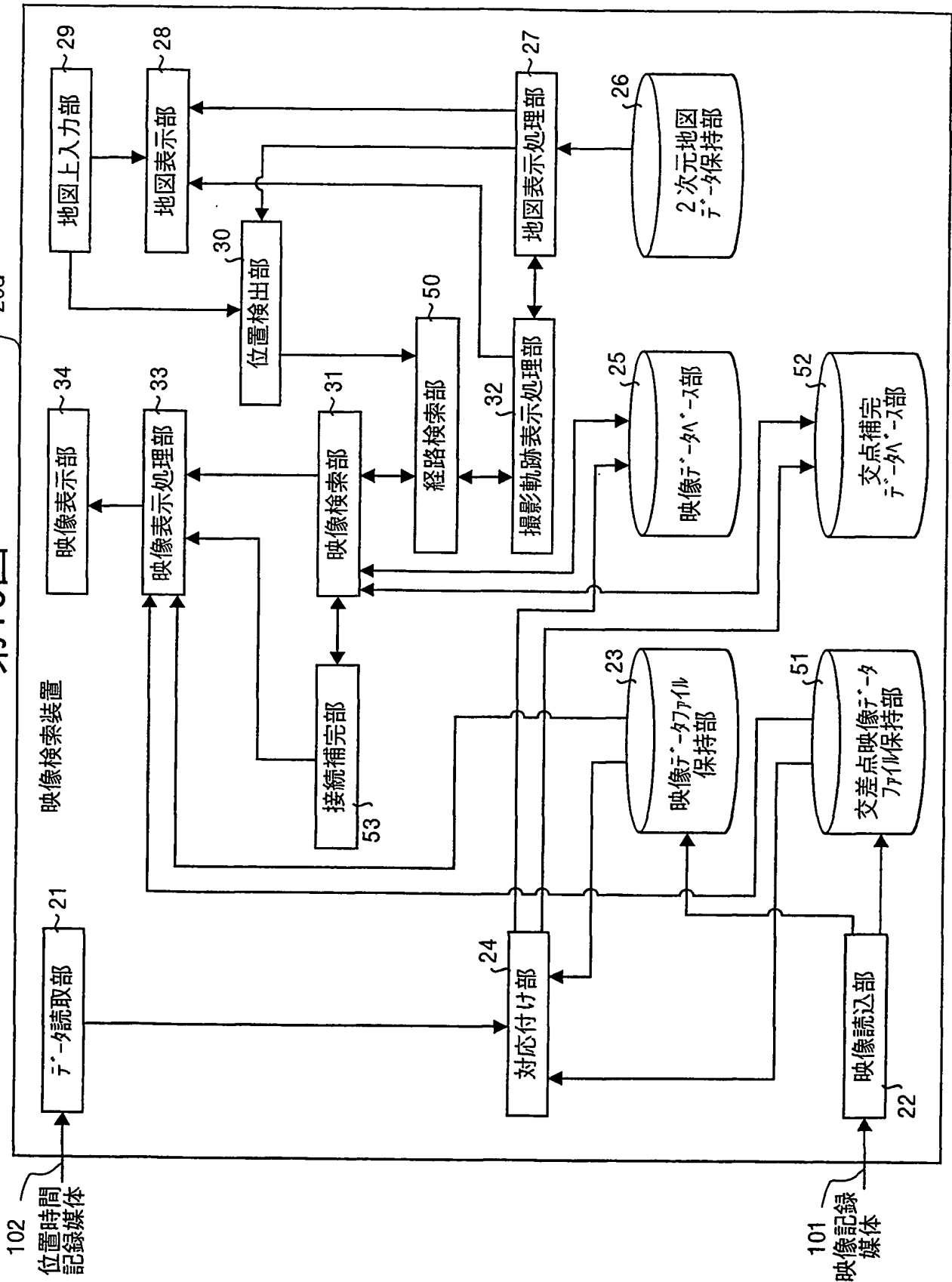
第 8 図



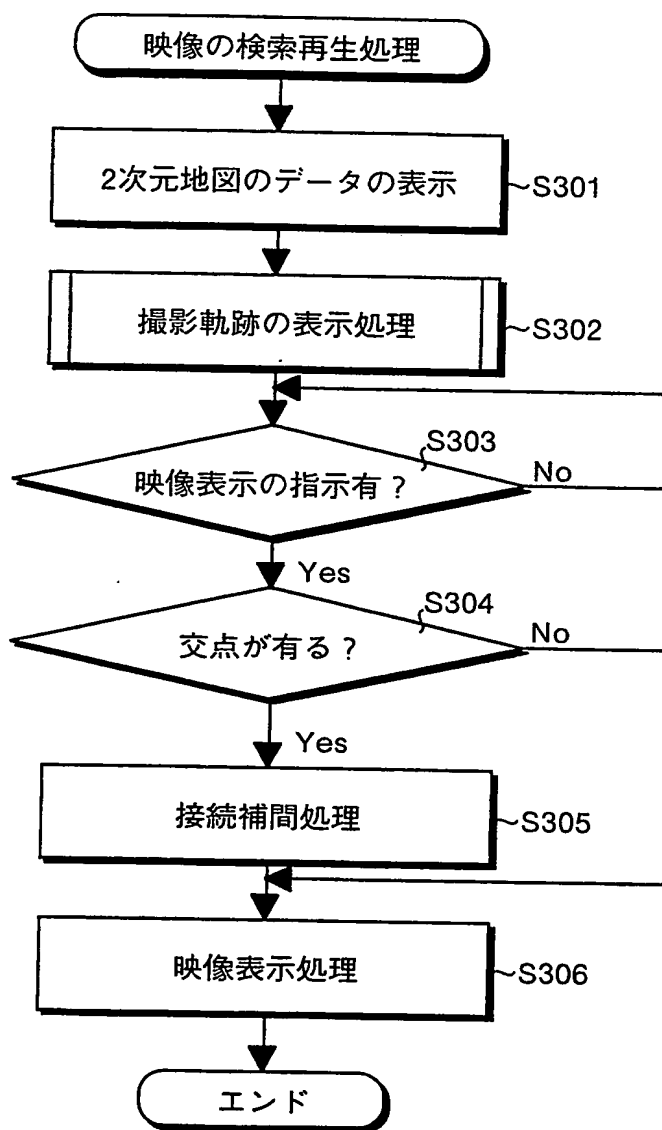
第 9 図



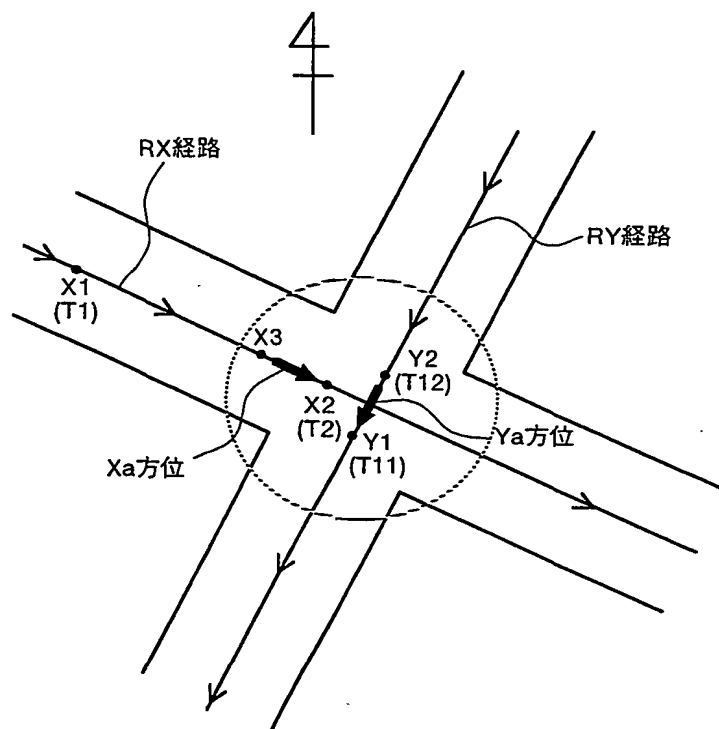
第10図



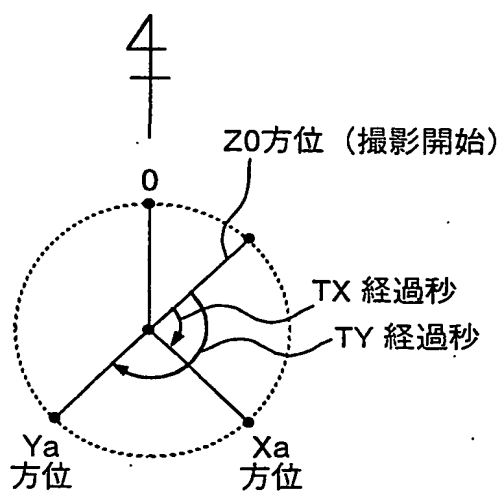
第11図



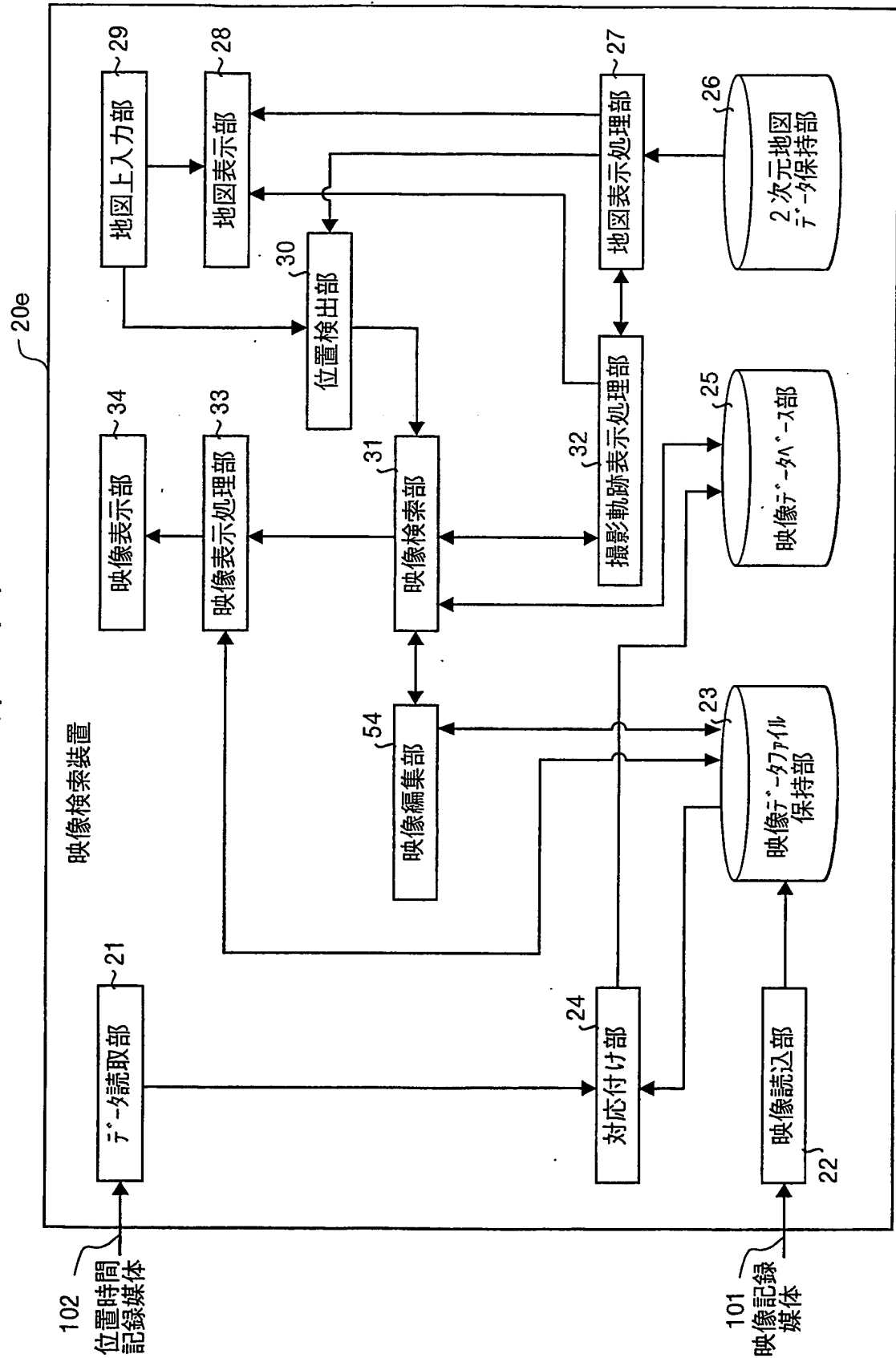
第12図



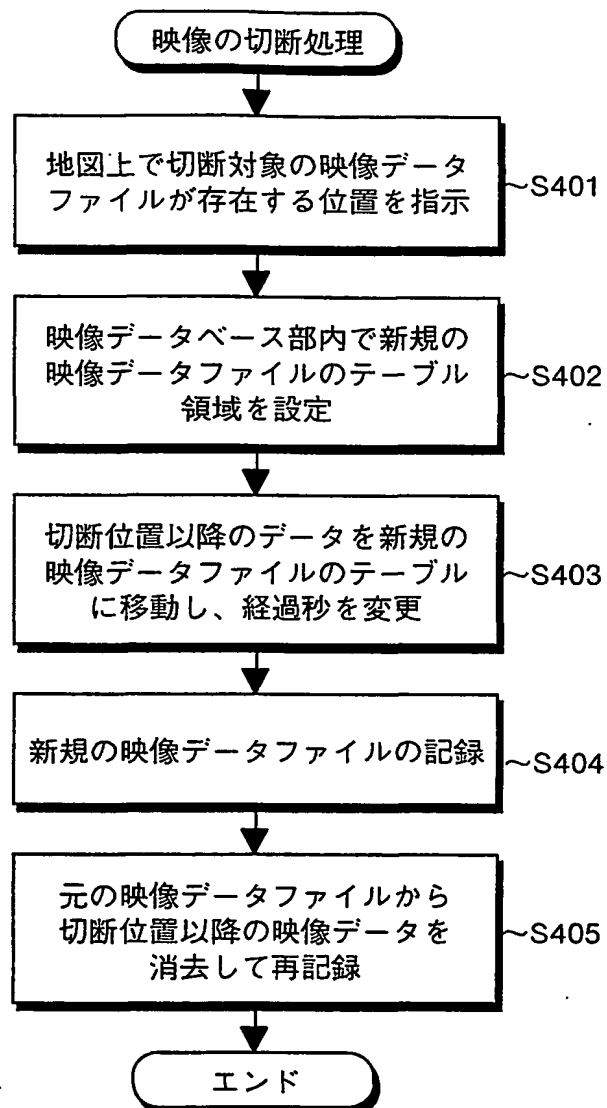
第13図



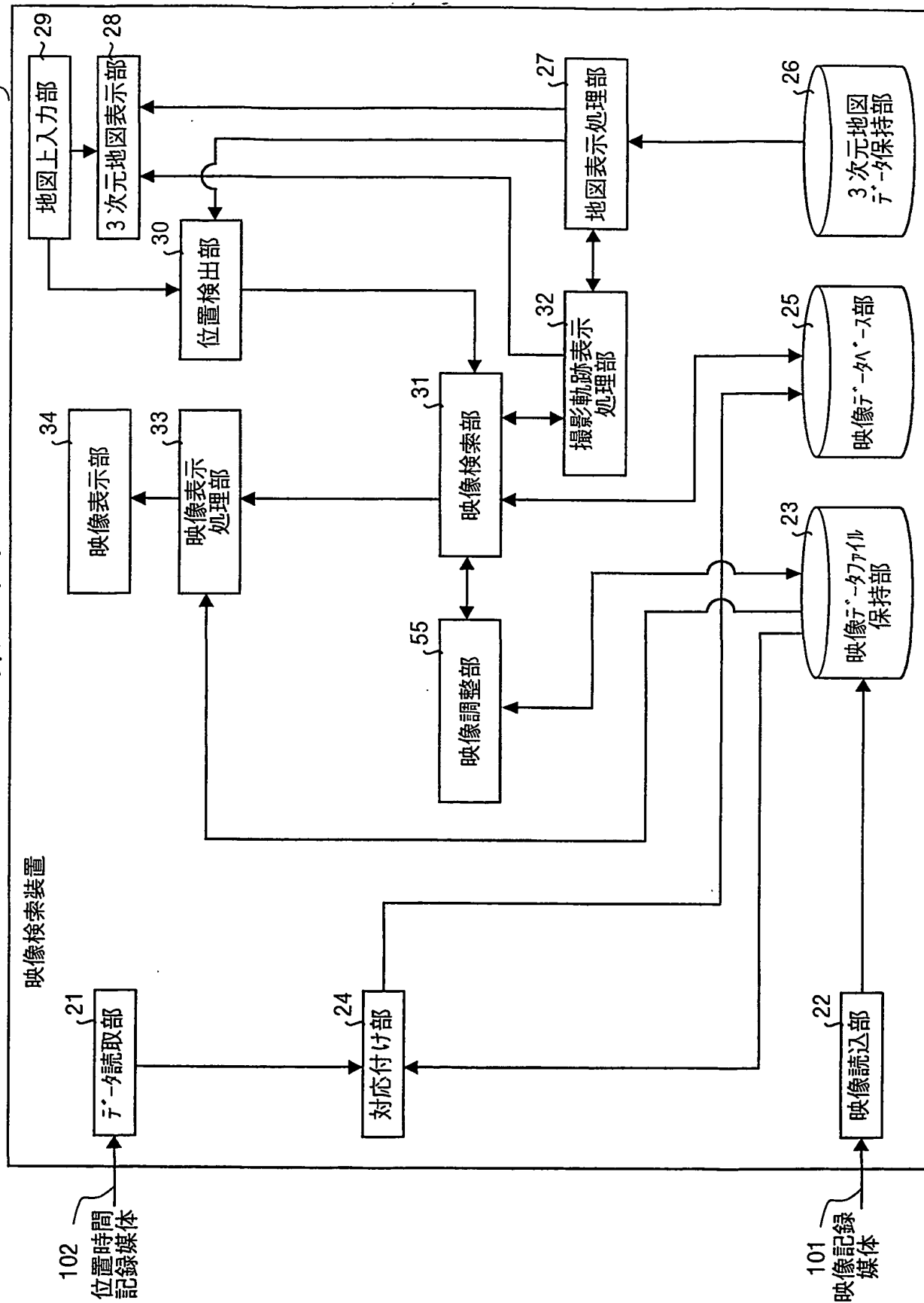
第14図



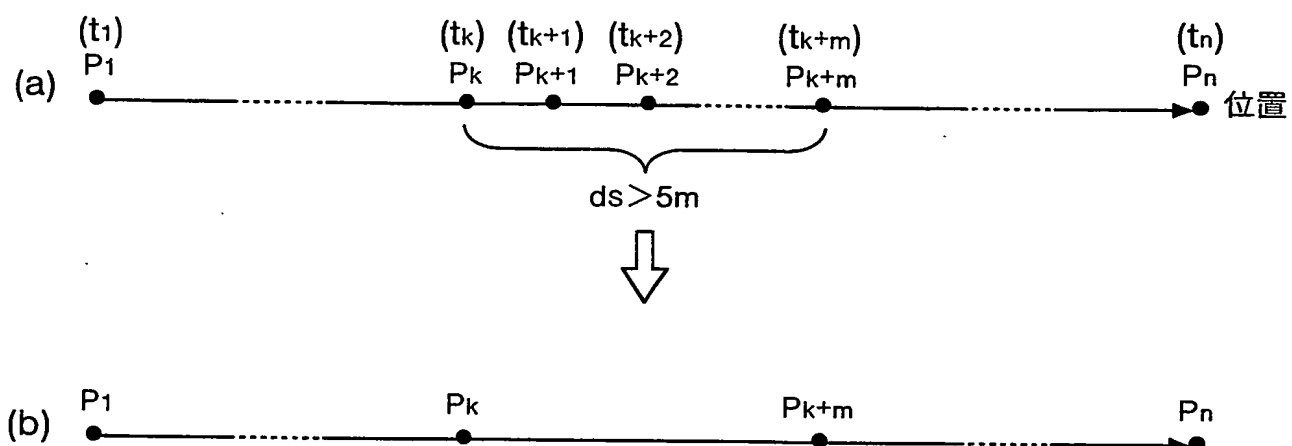
第15図



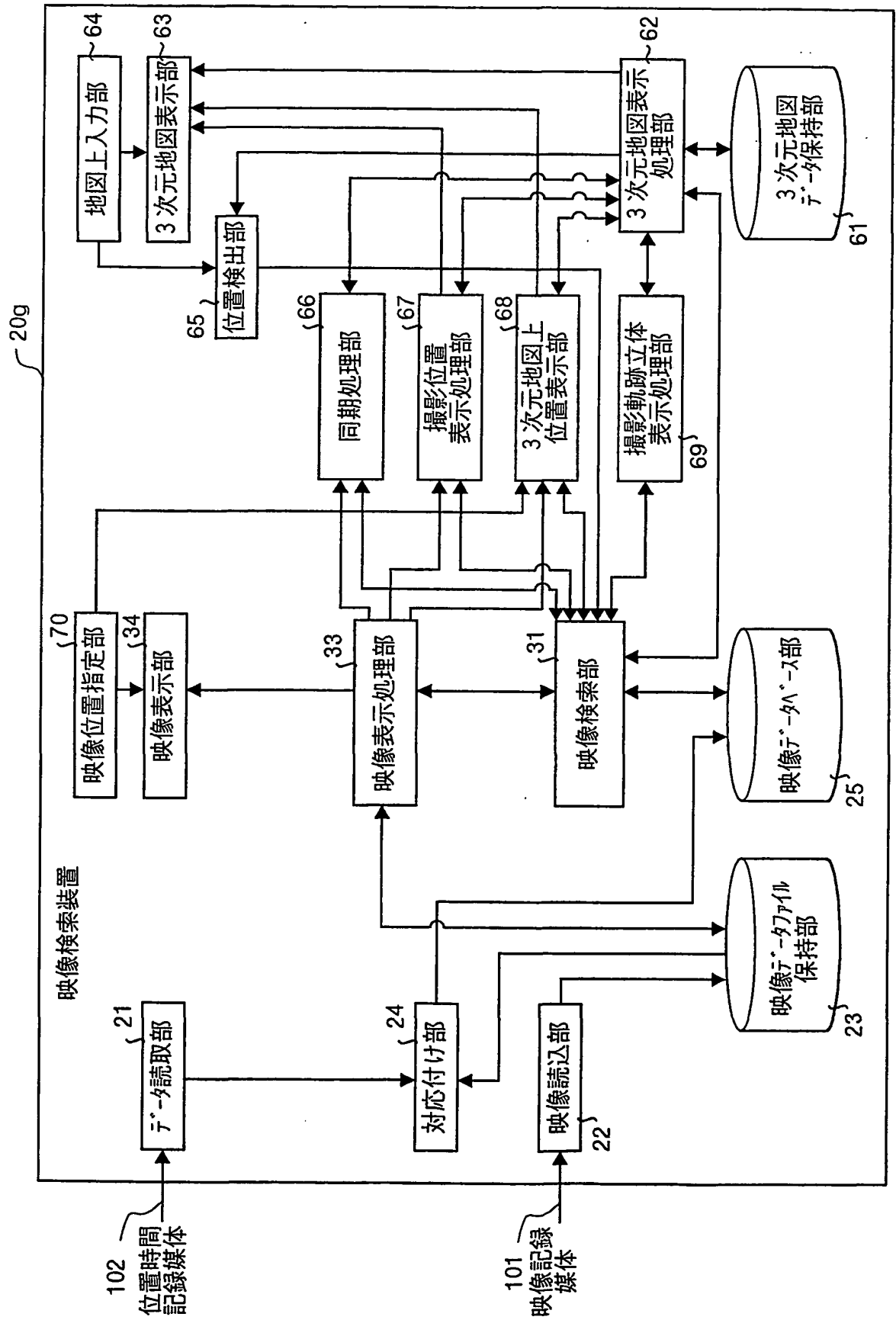
第16図



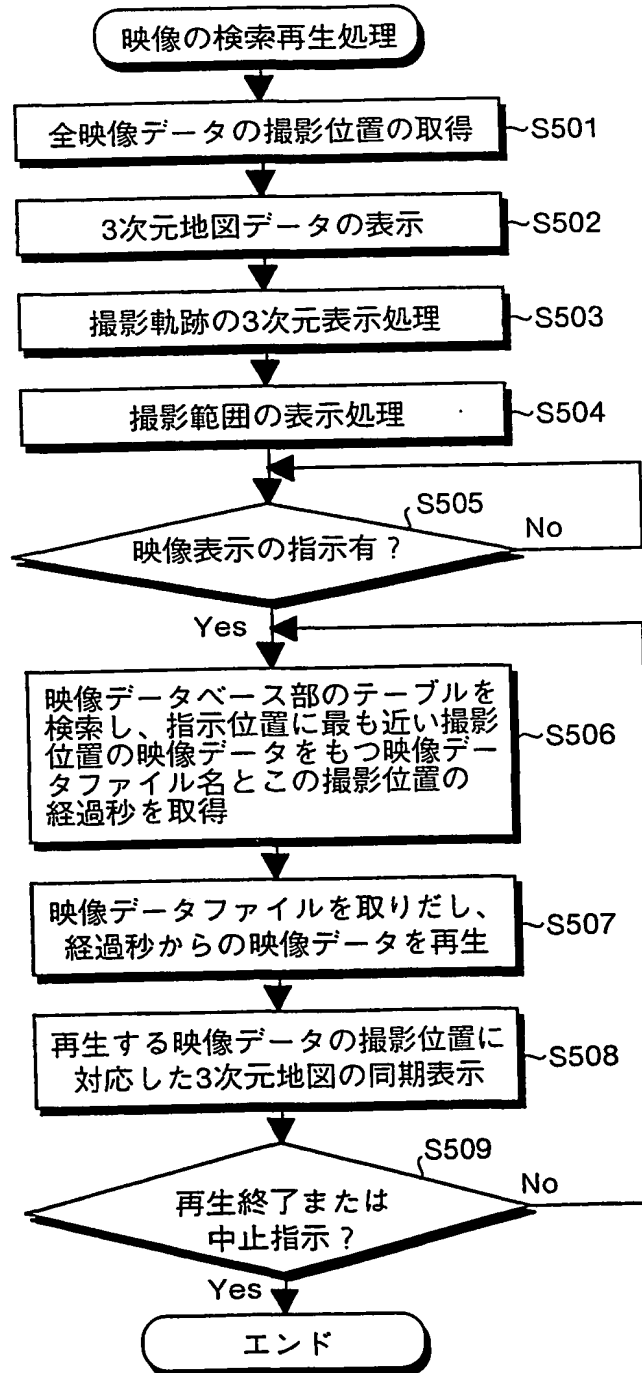
第17図



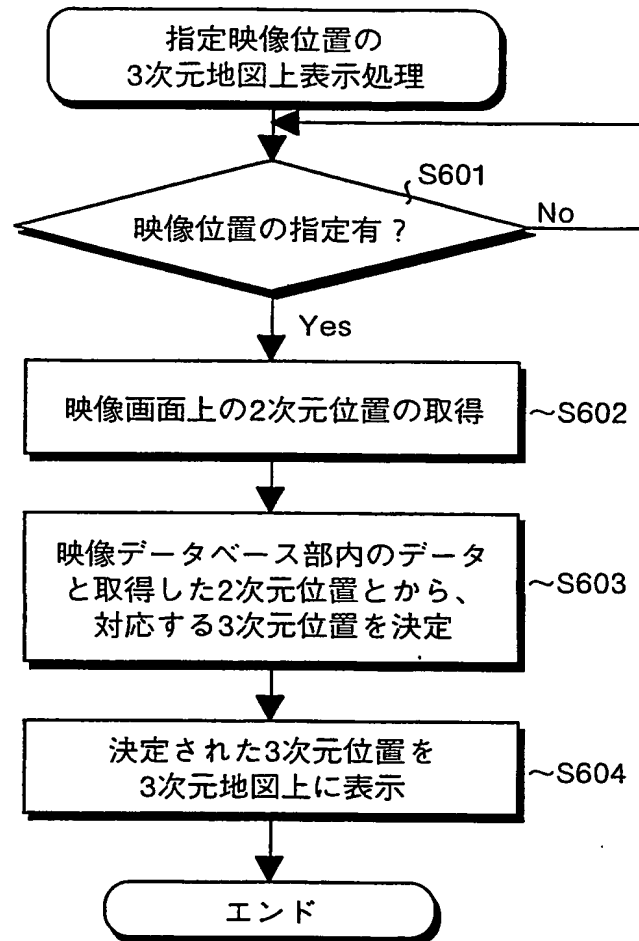
第18図



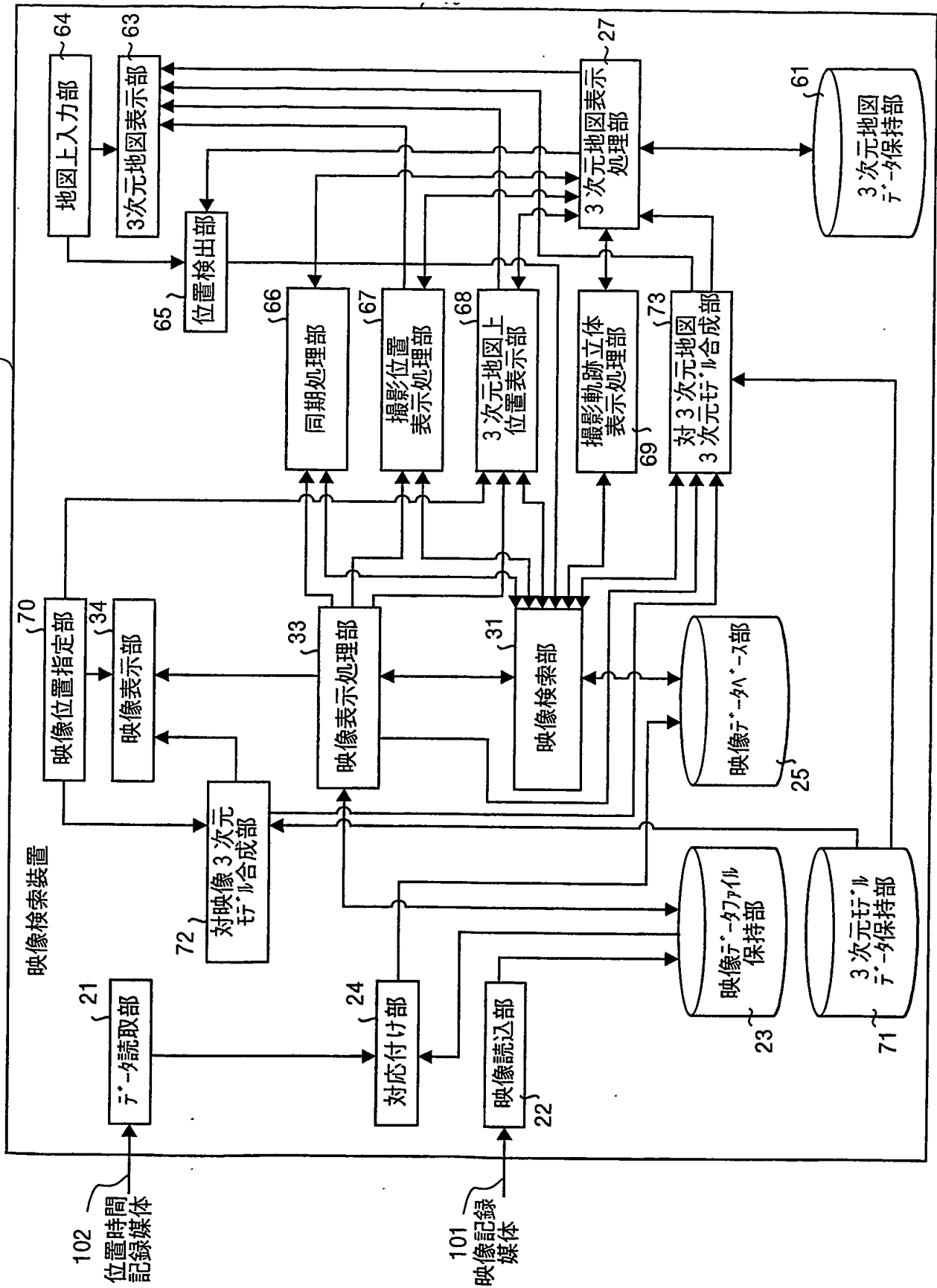
第19図



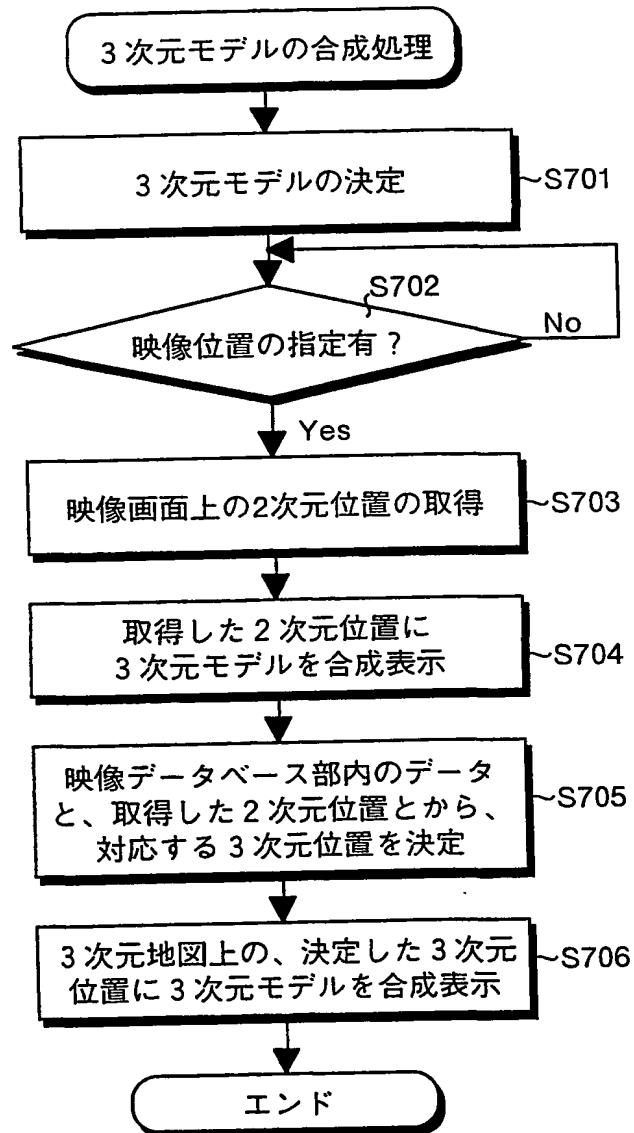
第20図



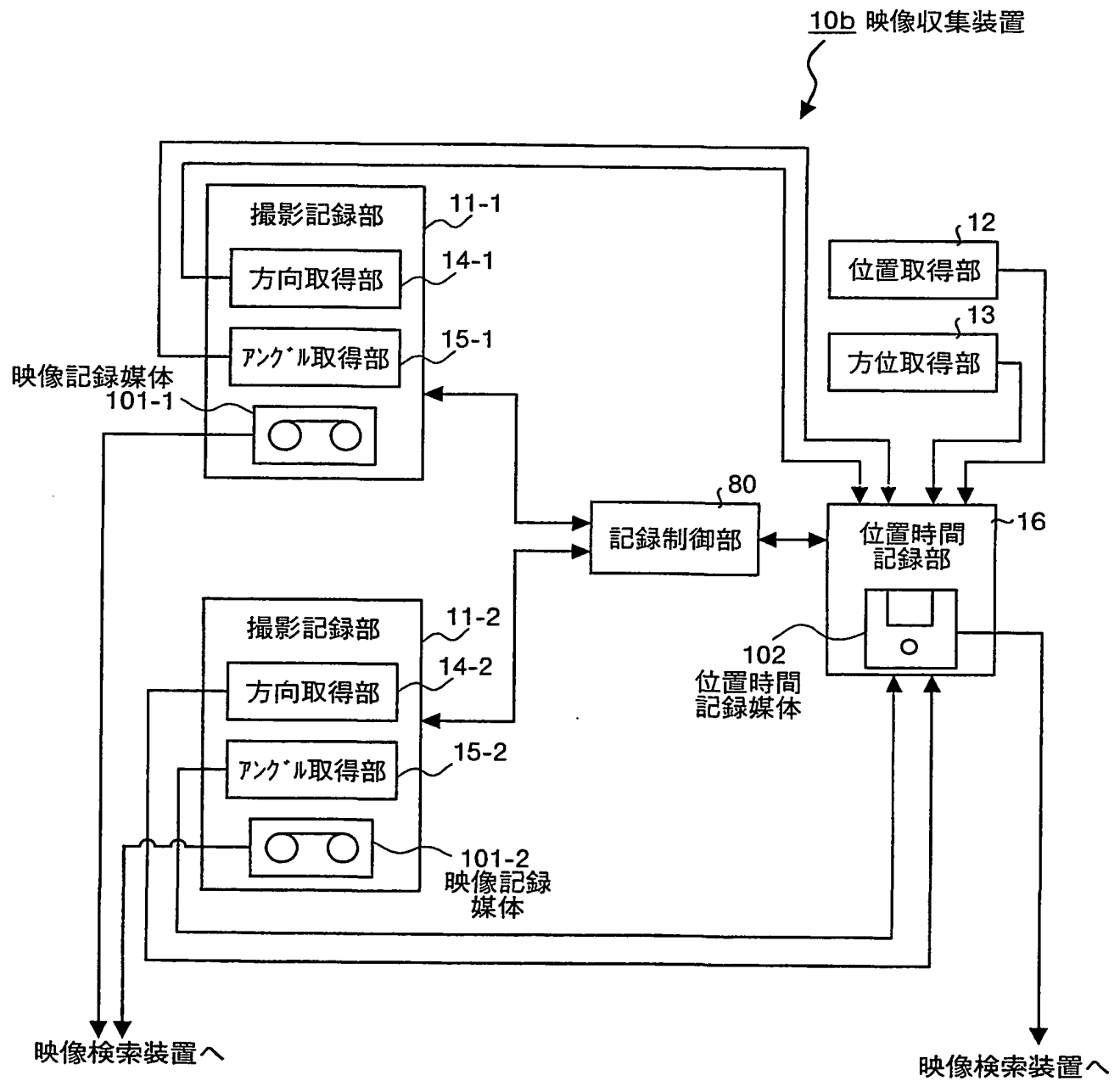
第21図



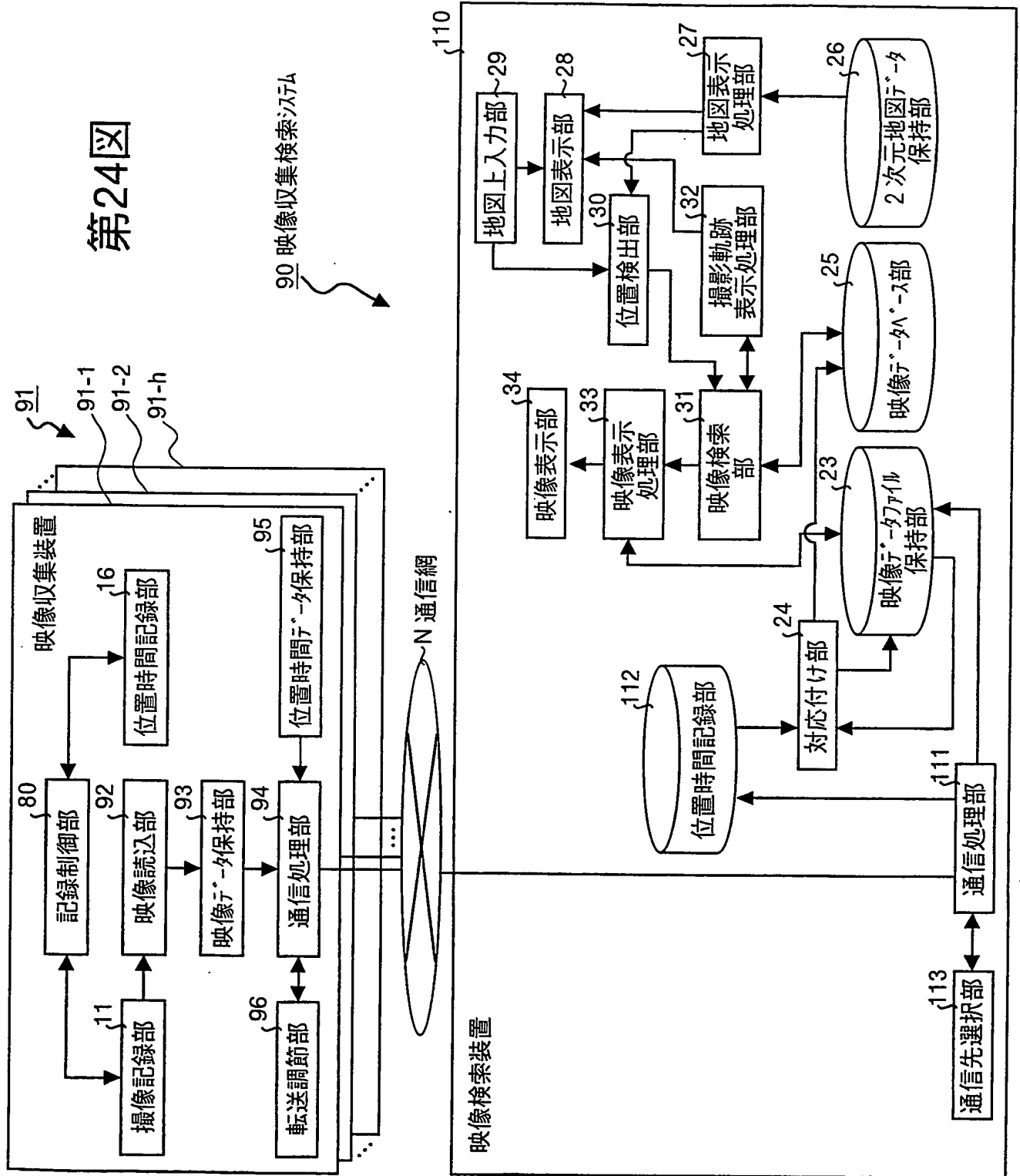
第22図



第23図

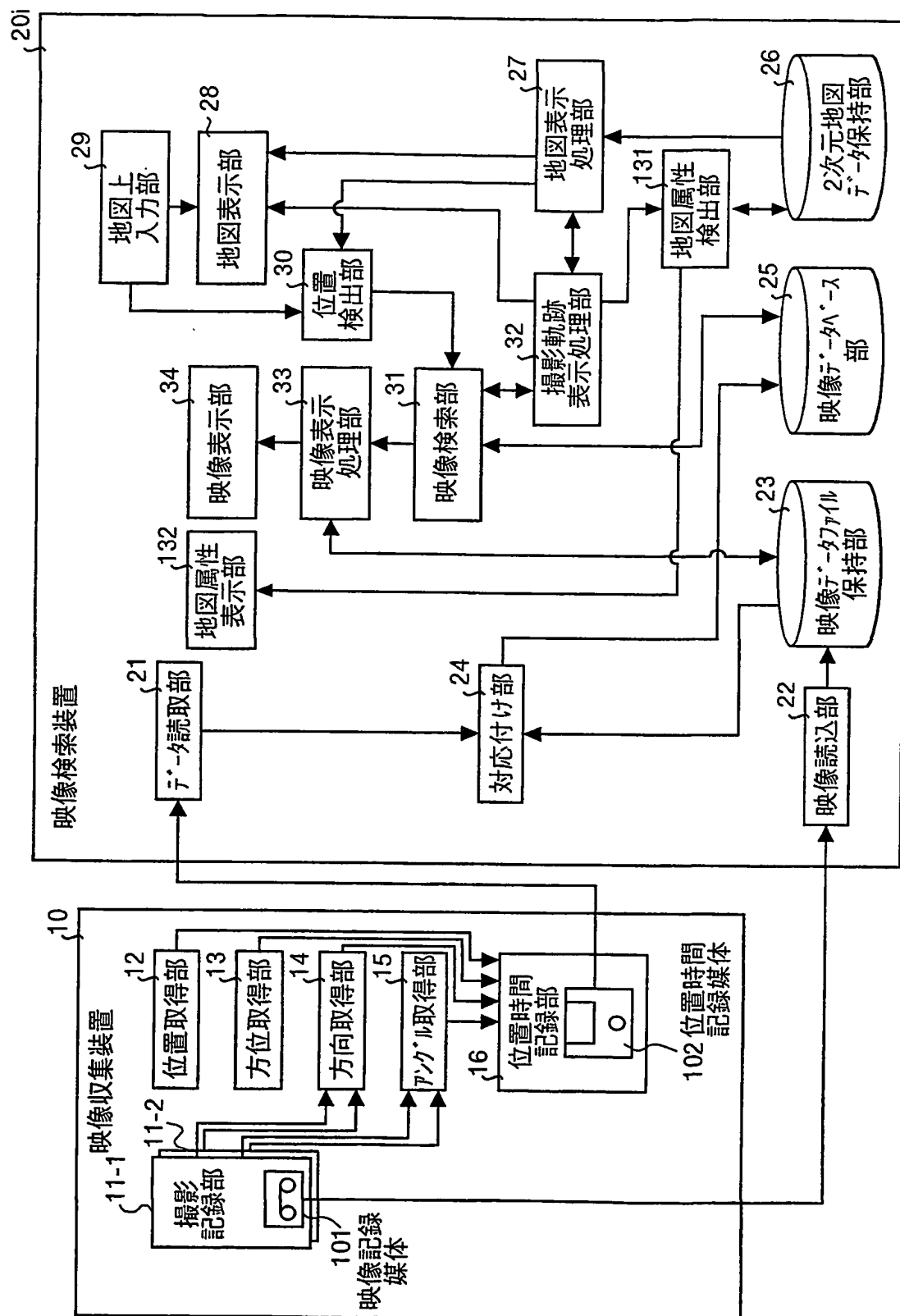


第24図

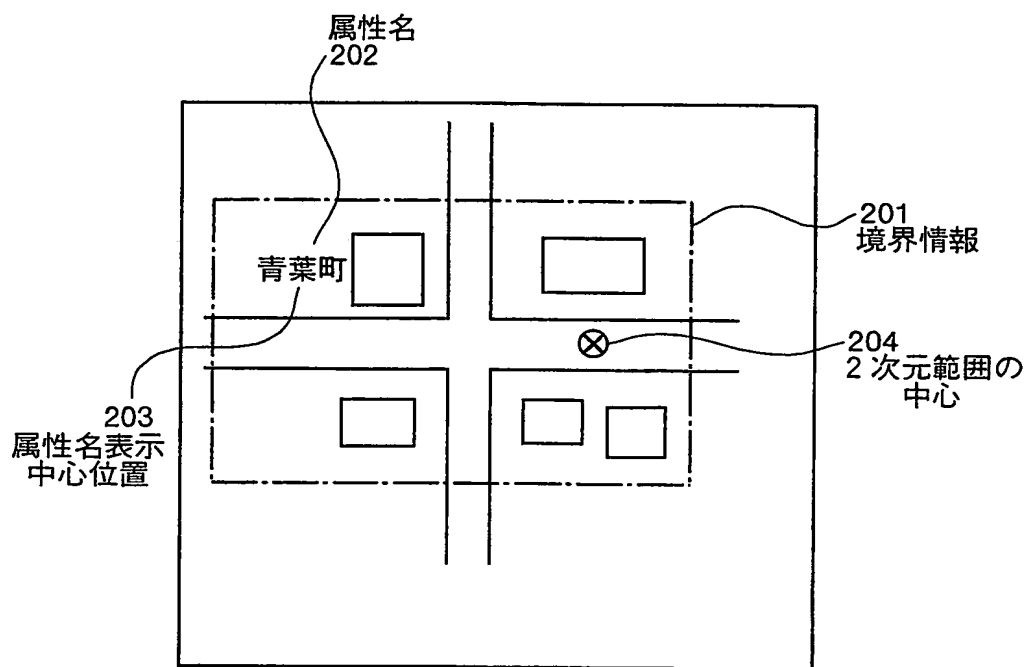


90 映像収集検索システム

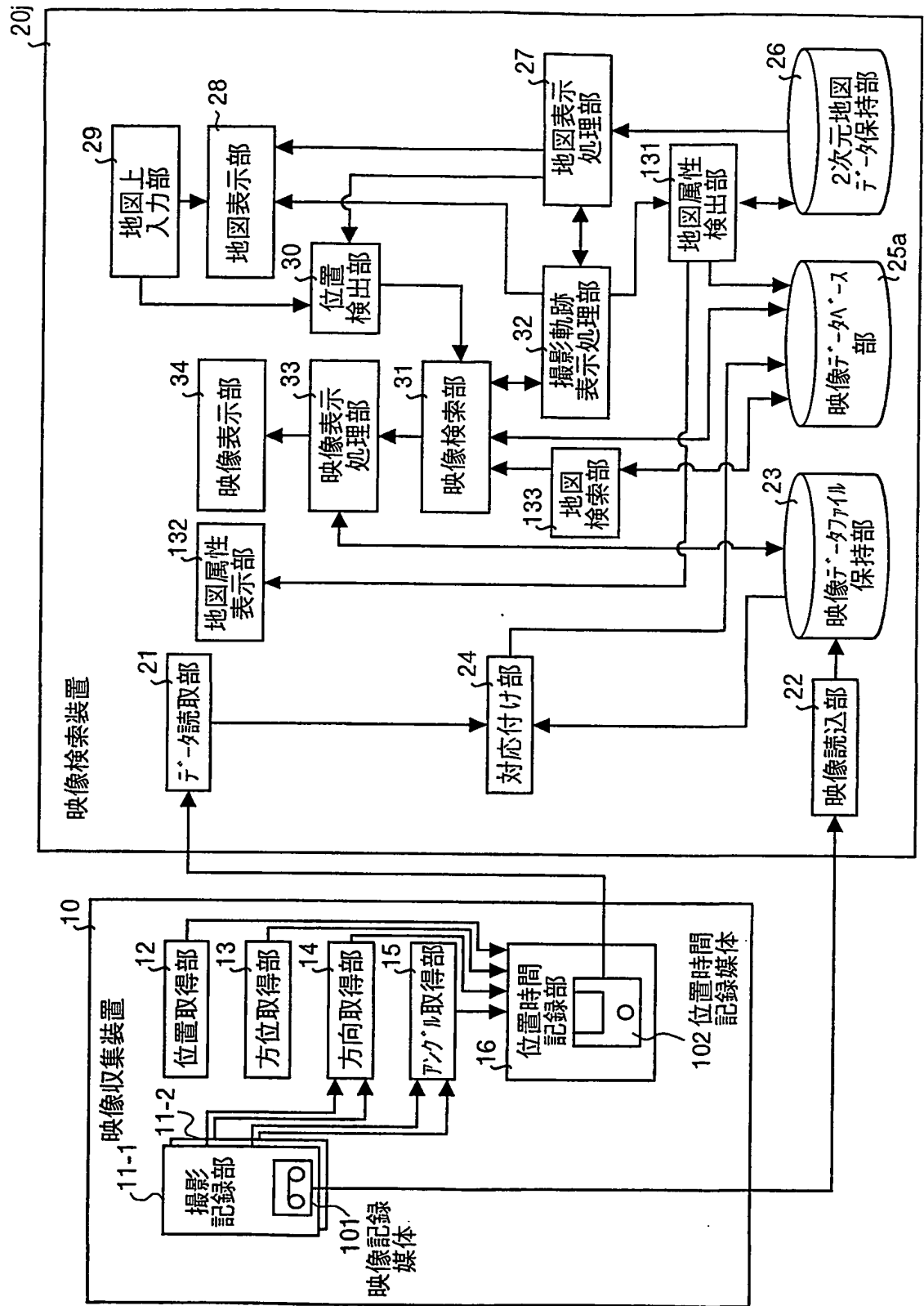
第25図



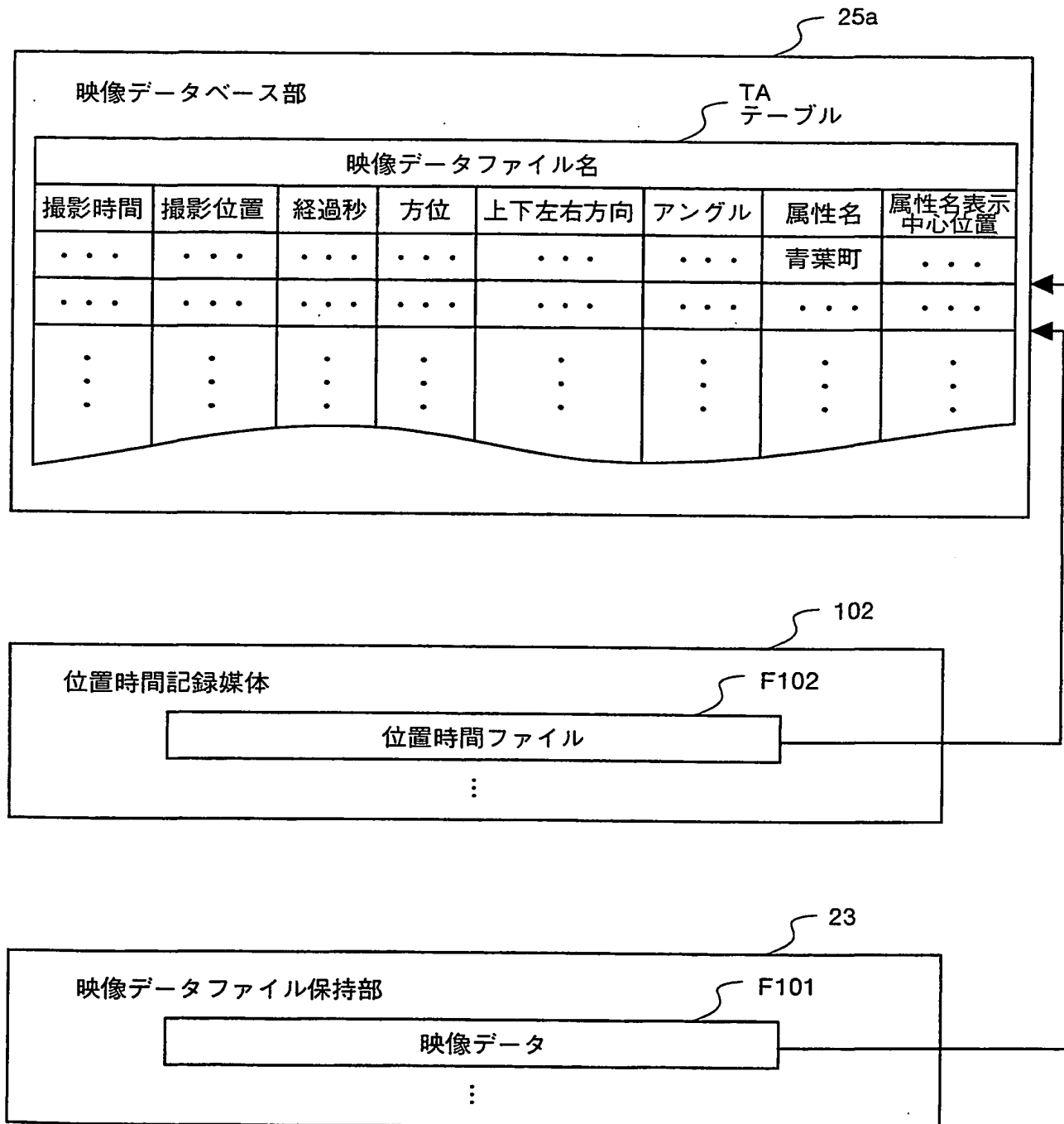
第26図



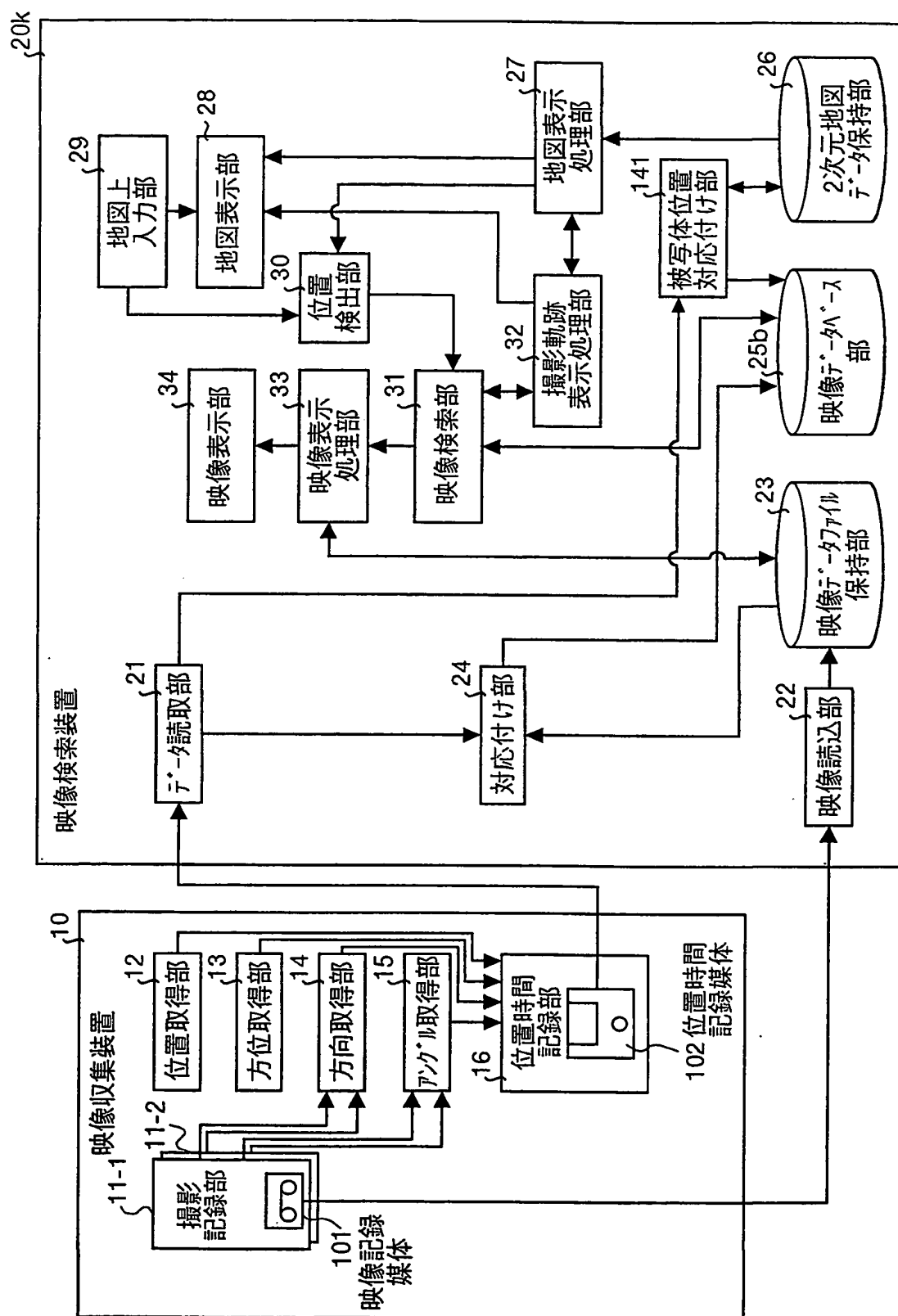
第27図



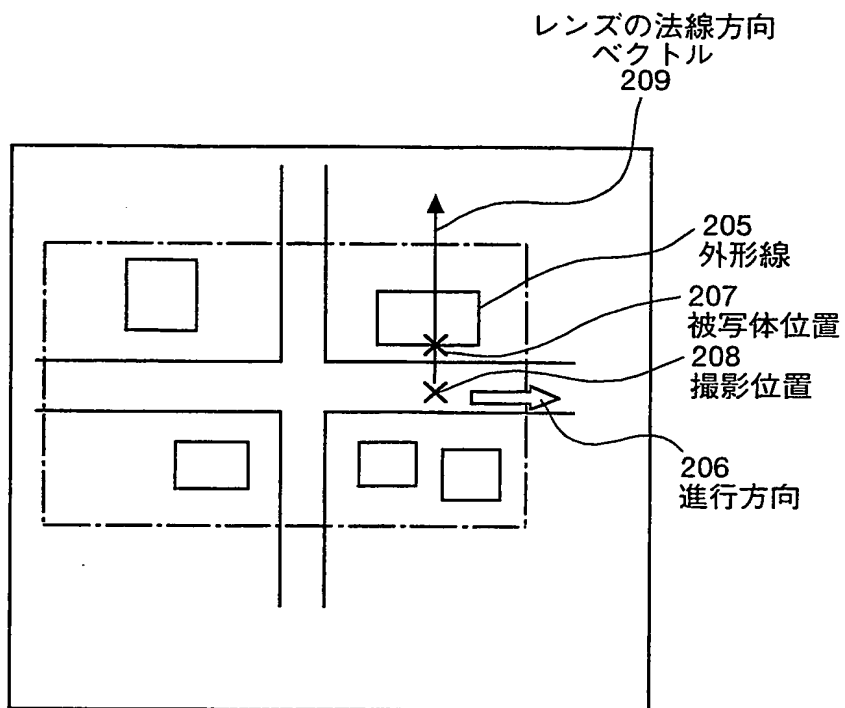
第28図



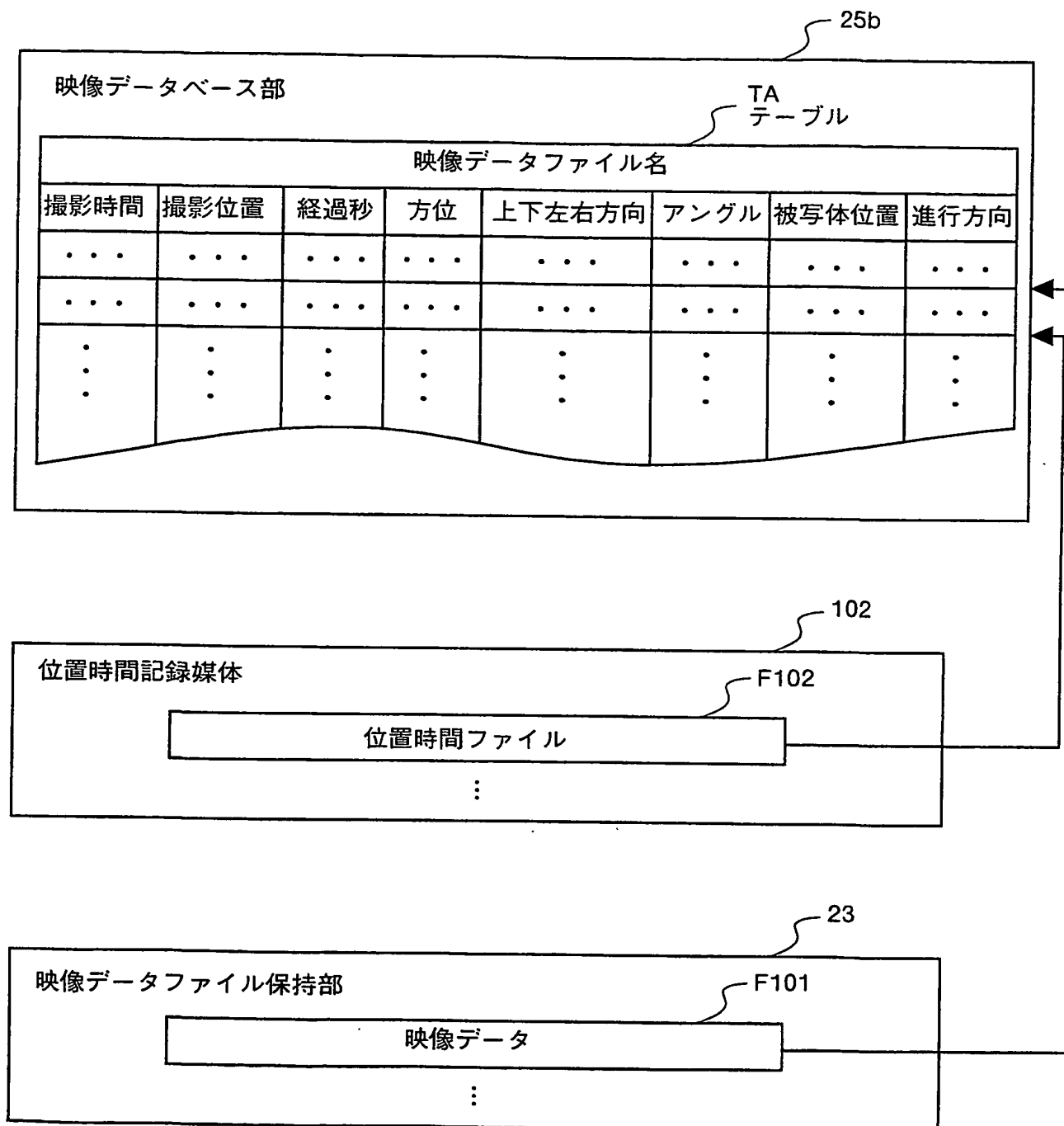
第29圖



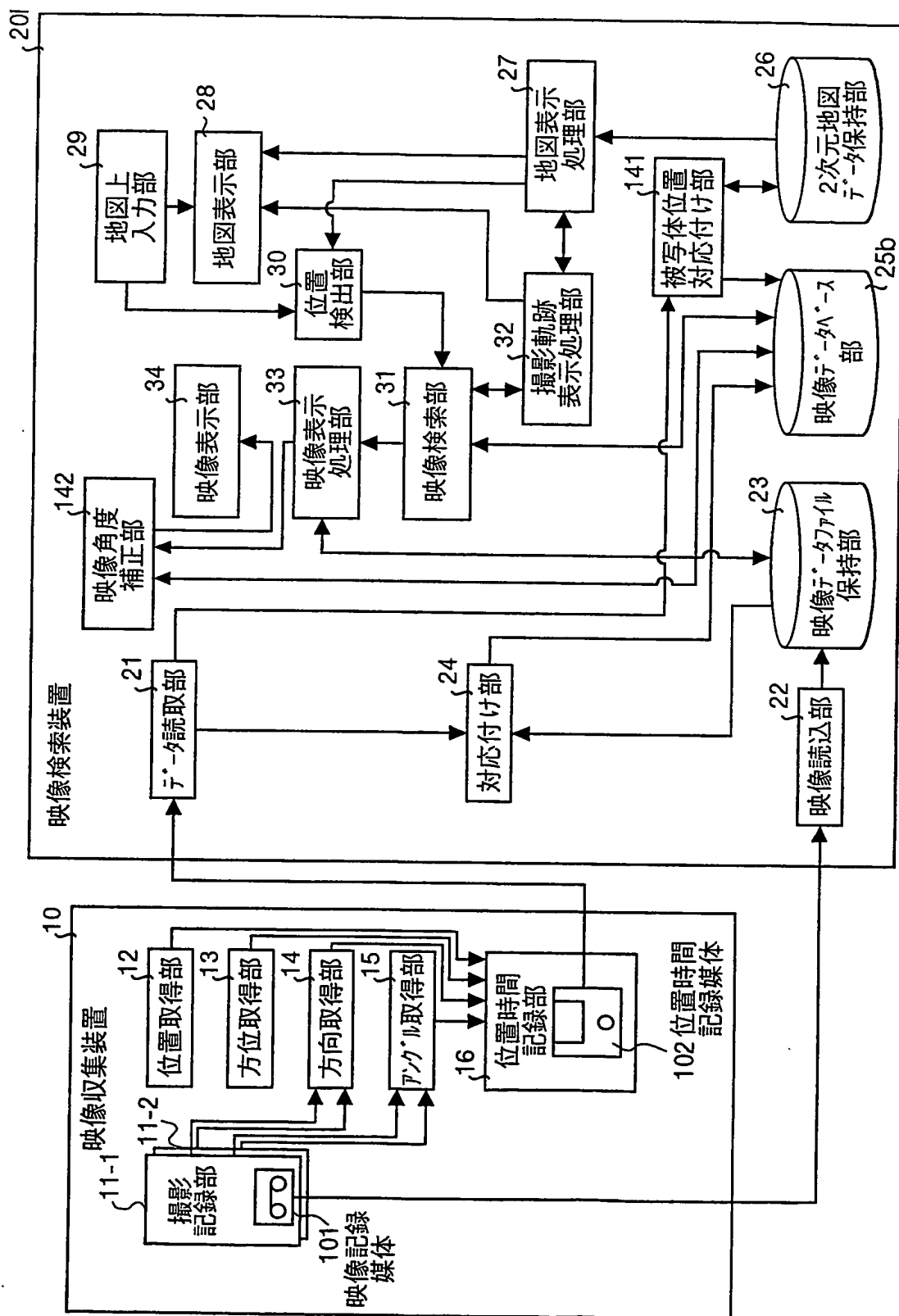
第30図



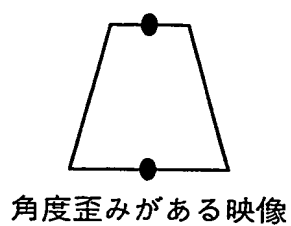
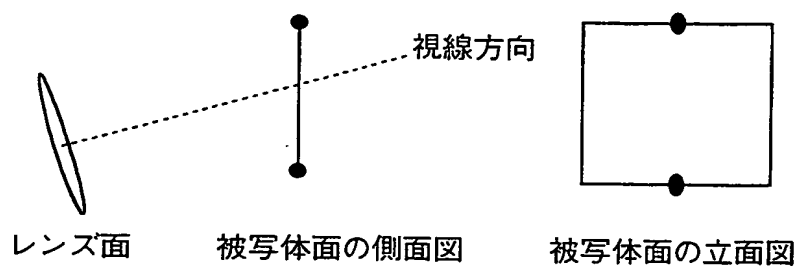
第31図



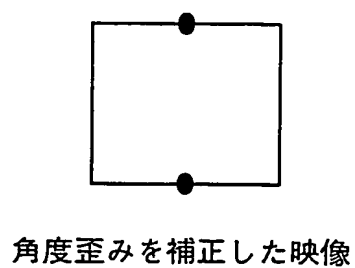
第32図



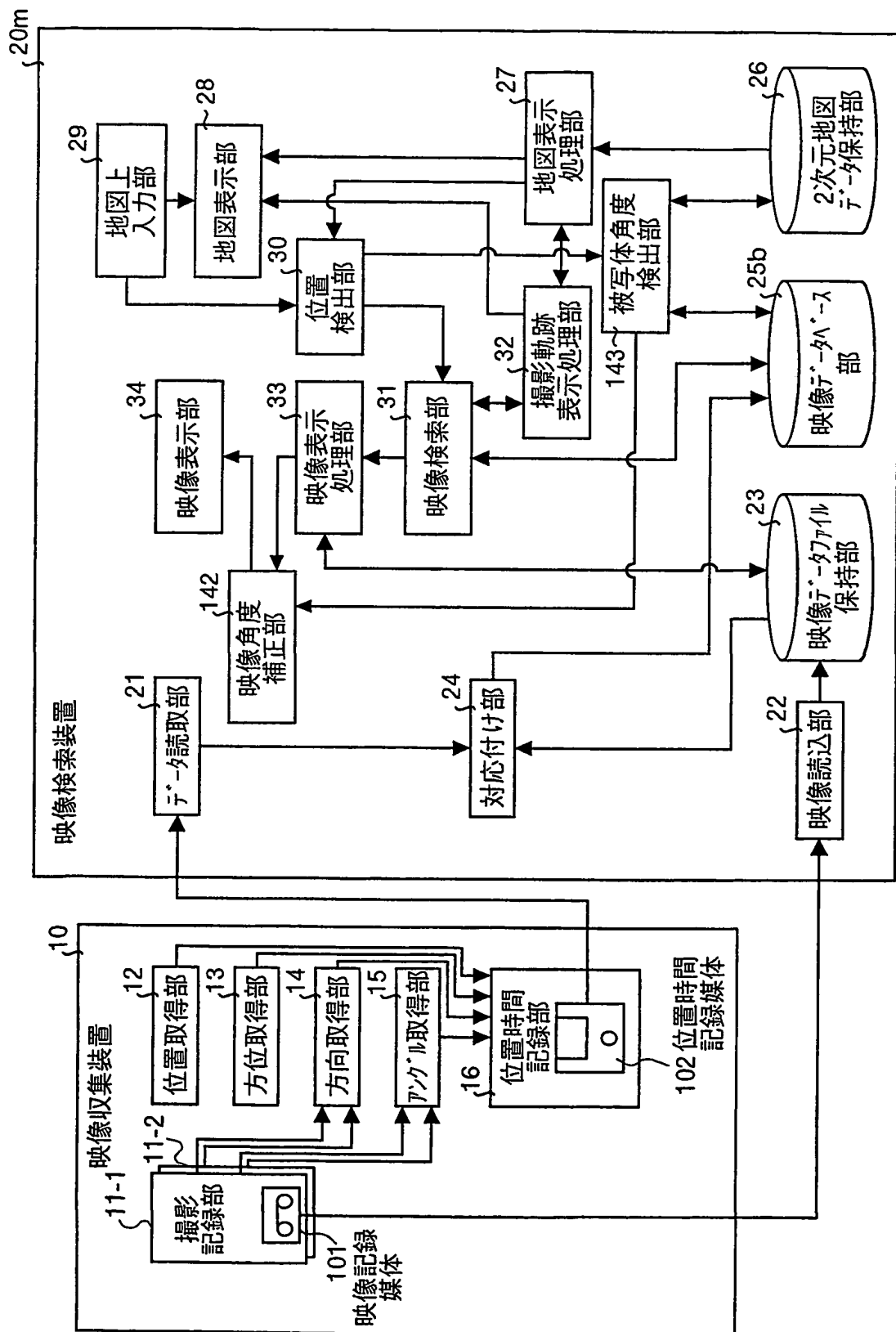
第33図



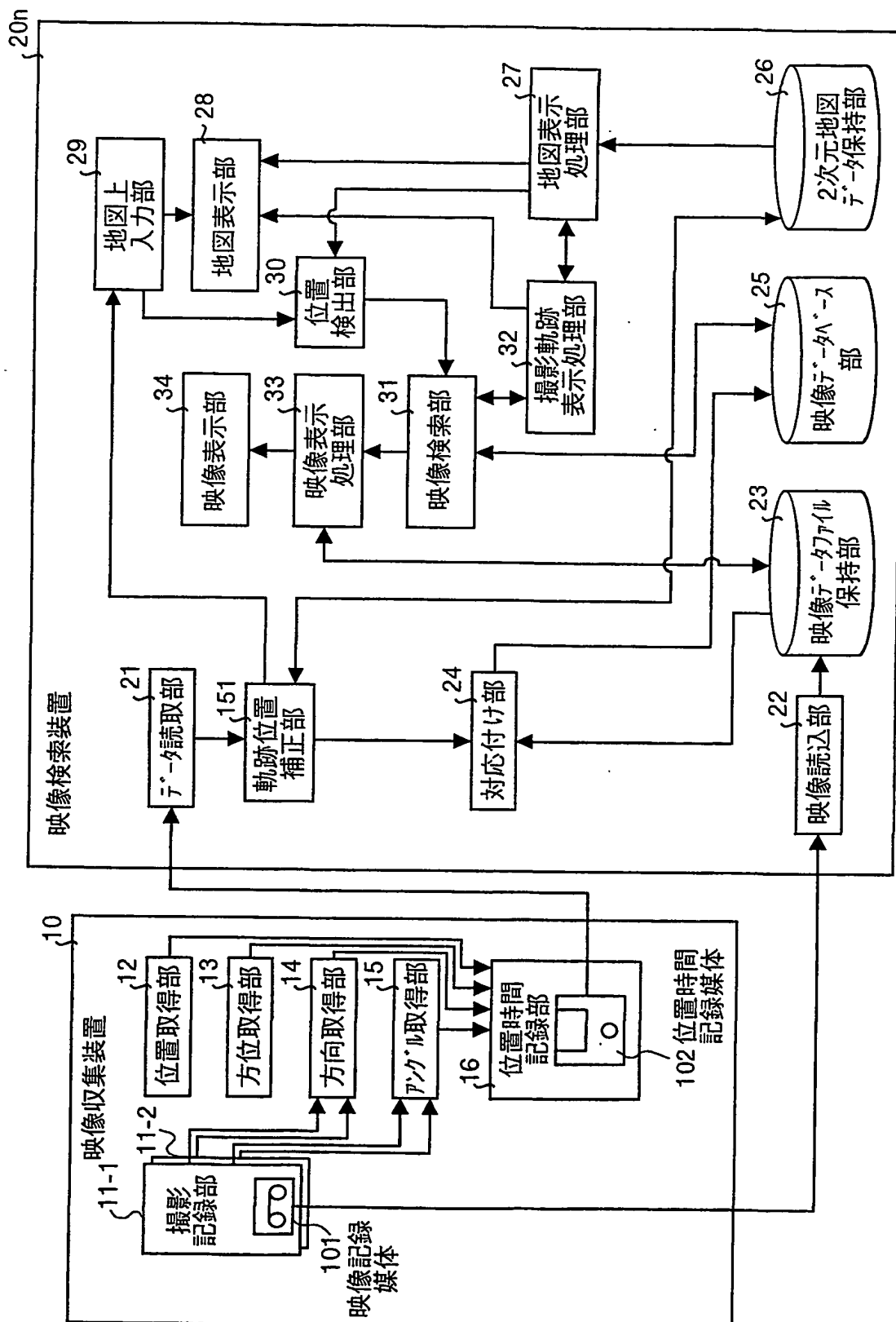
第34図



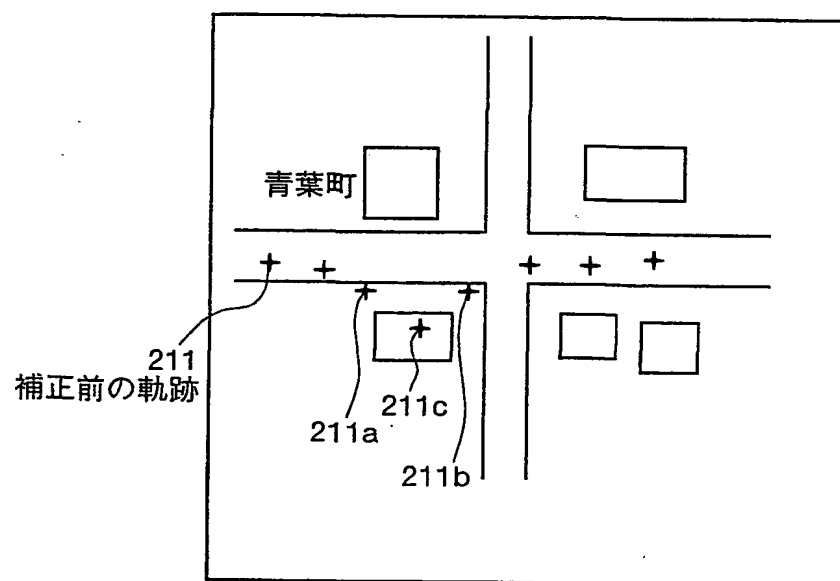
第35図



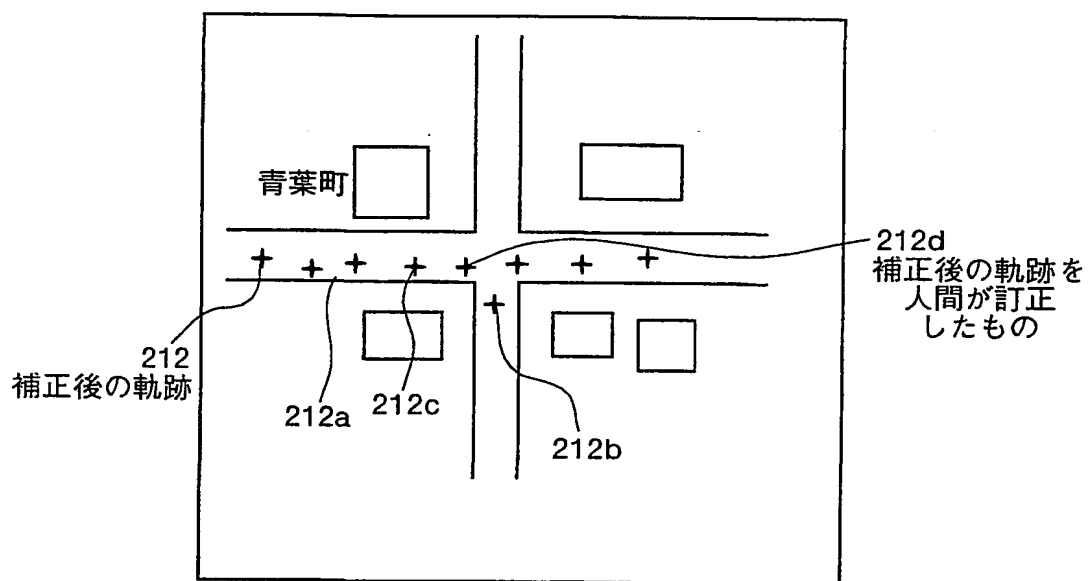
第36図



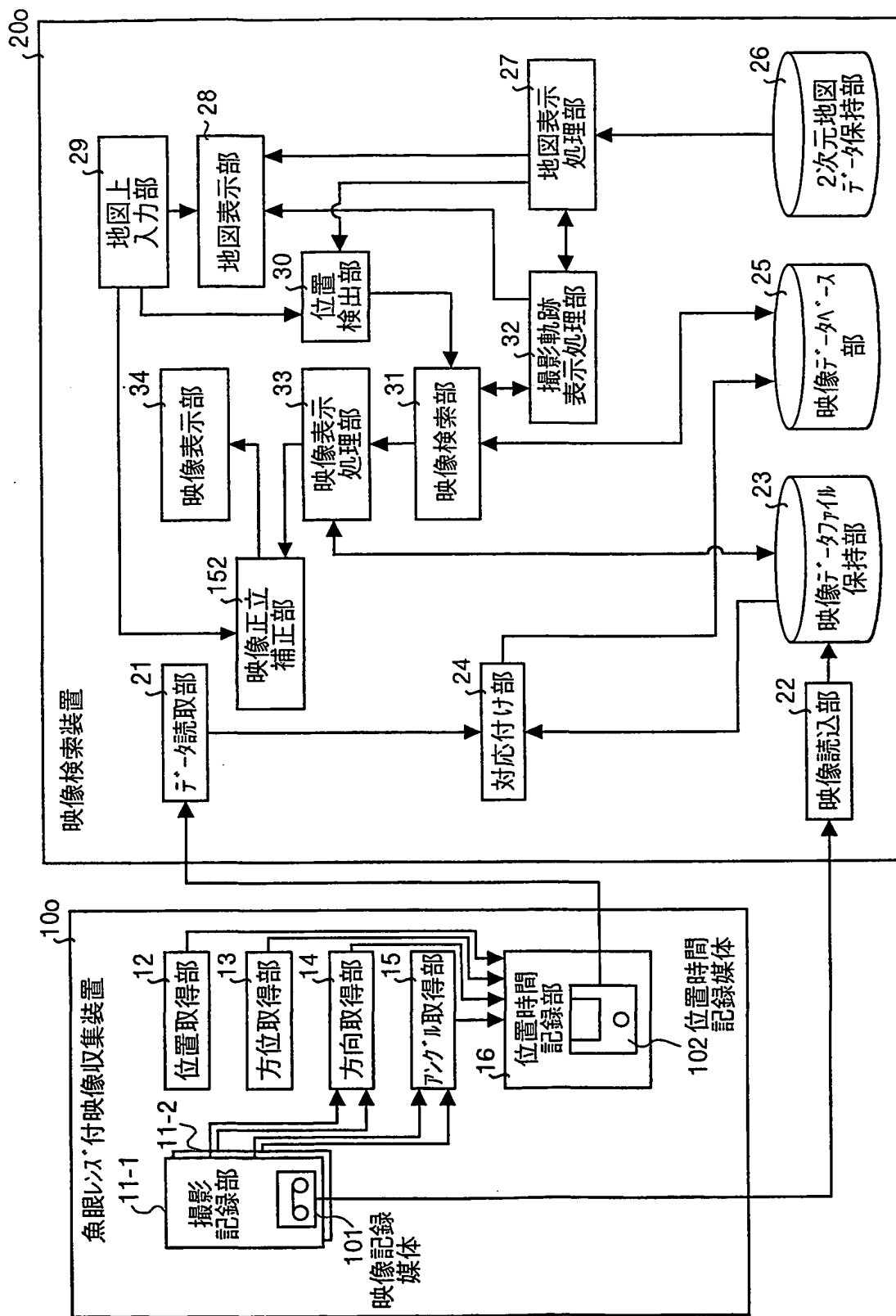
第37図



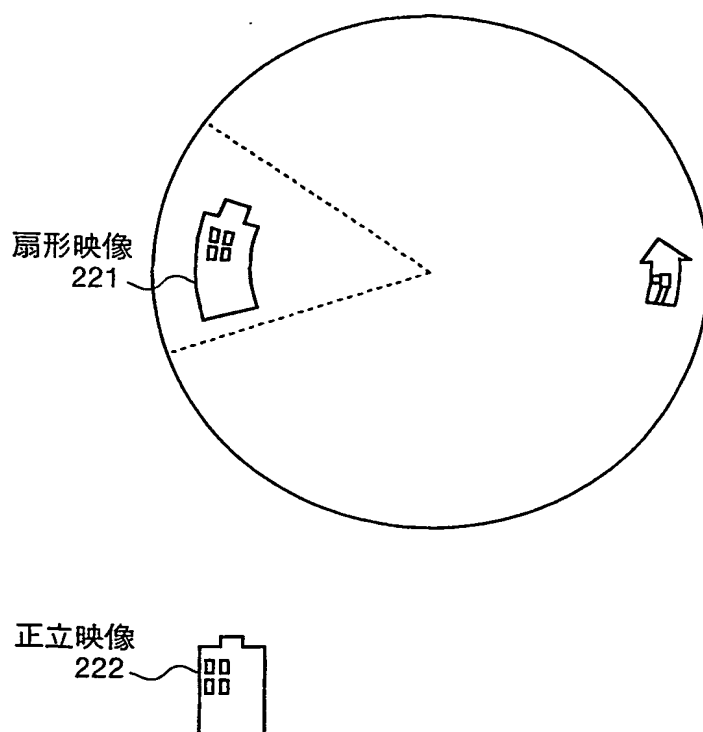
第38図



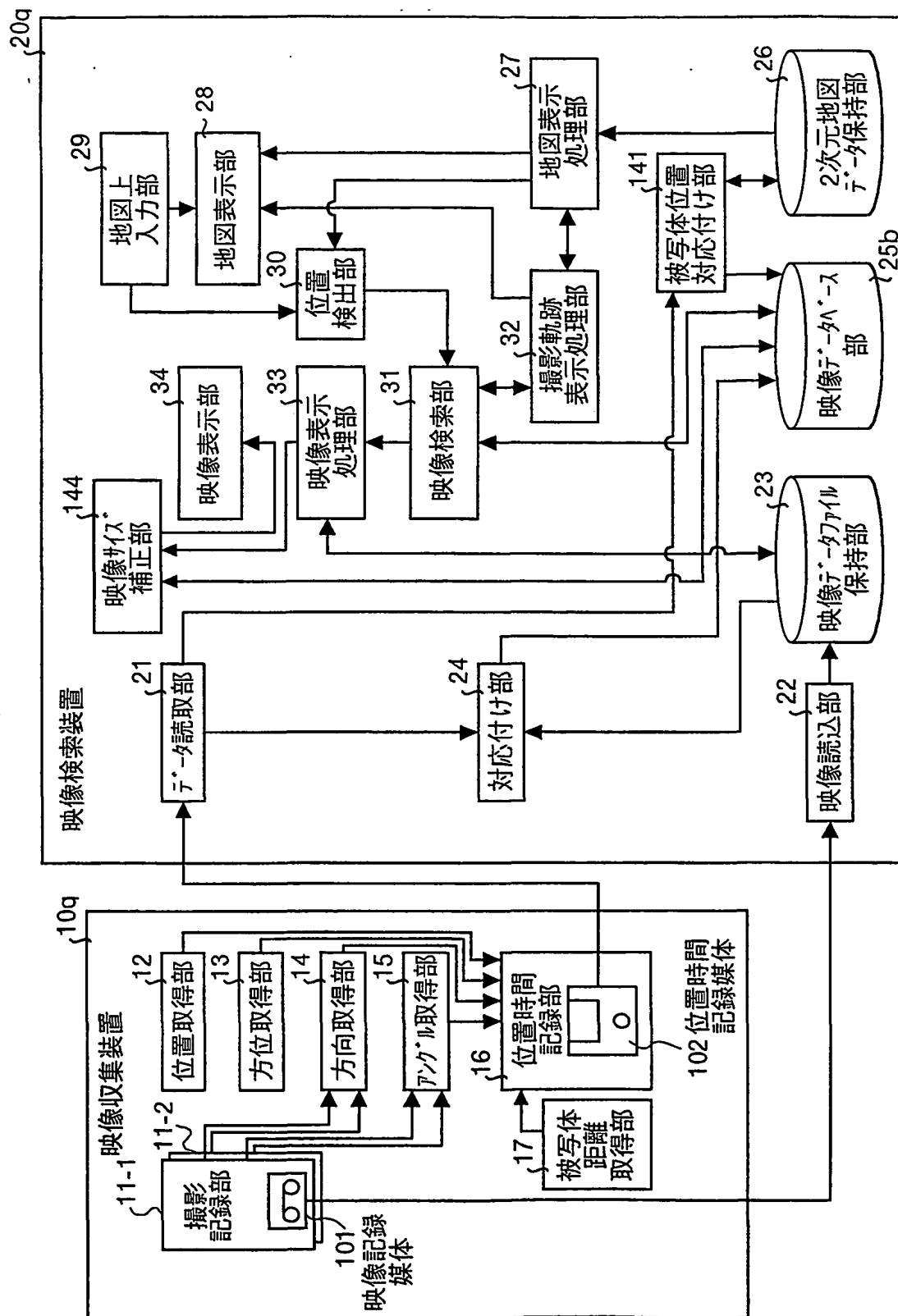
第39図



第40図

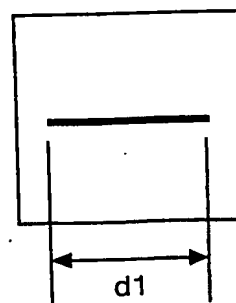
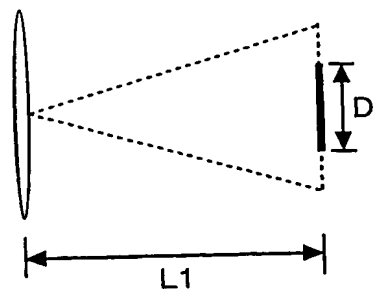
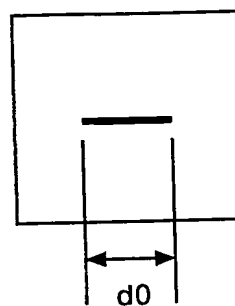
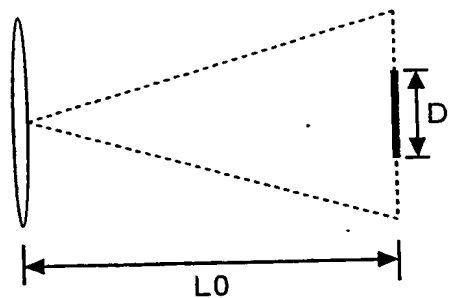
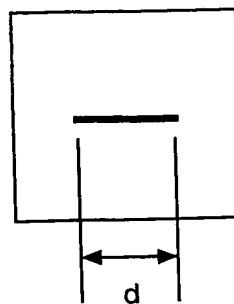
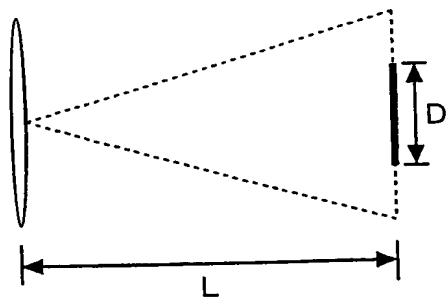


第42図

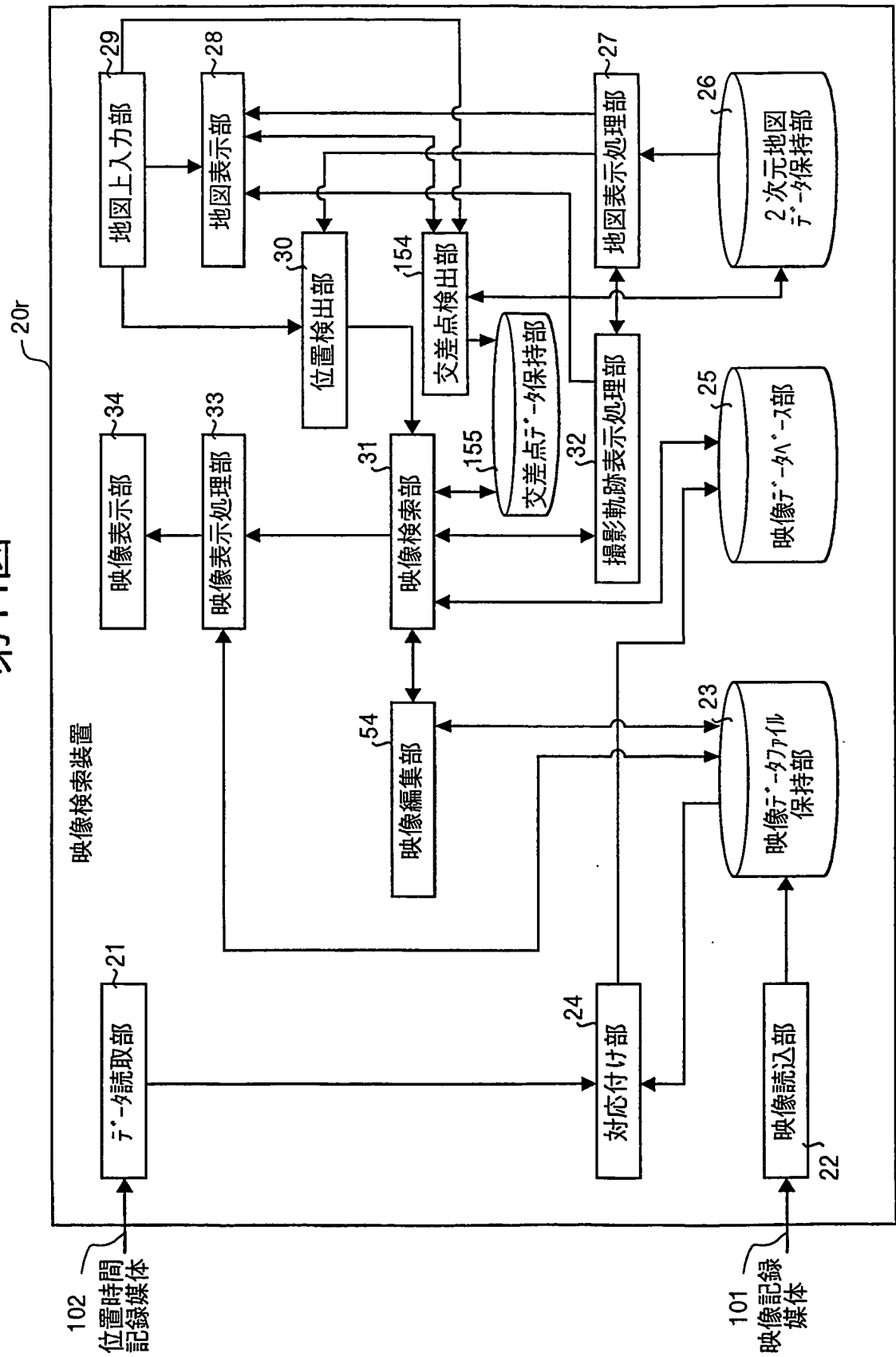


第43図

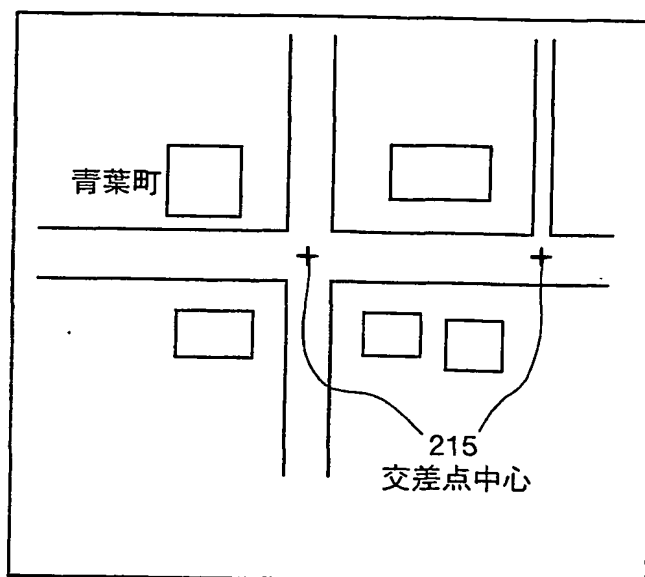
レンズ面



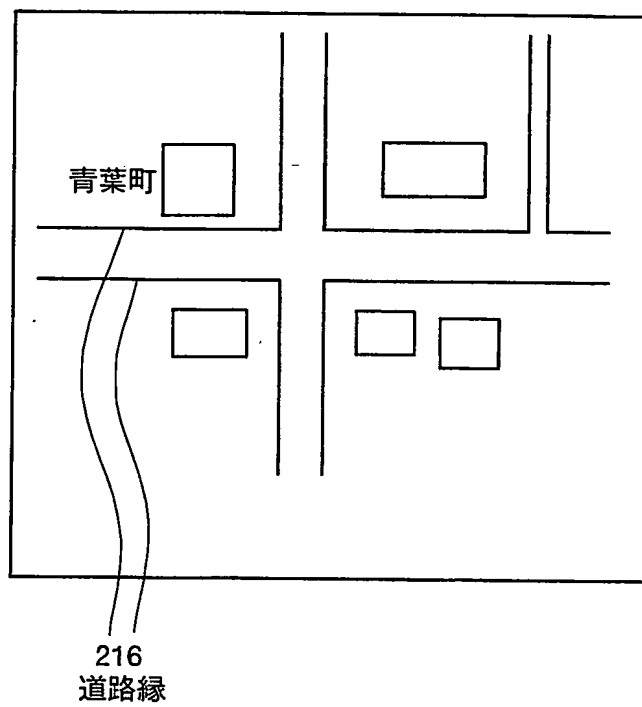
第44図



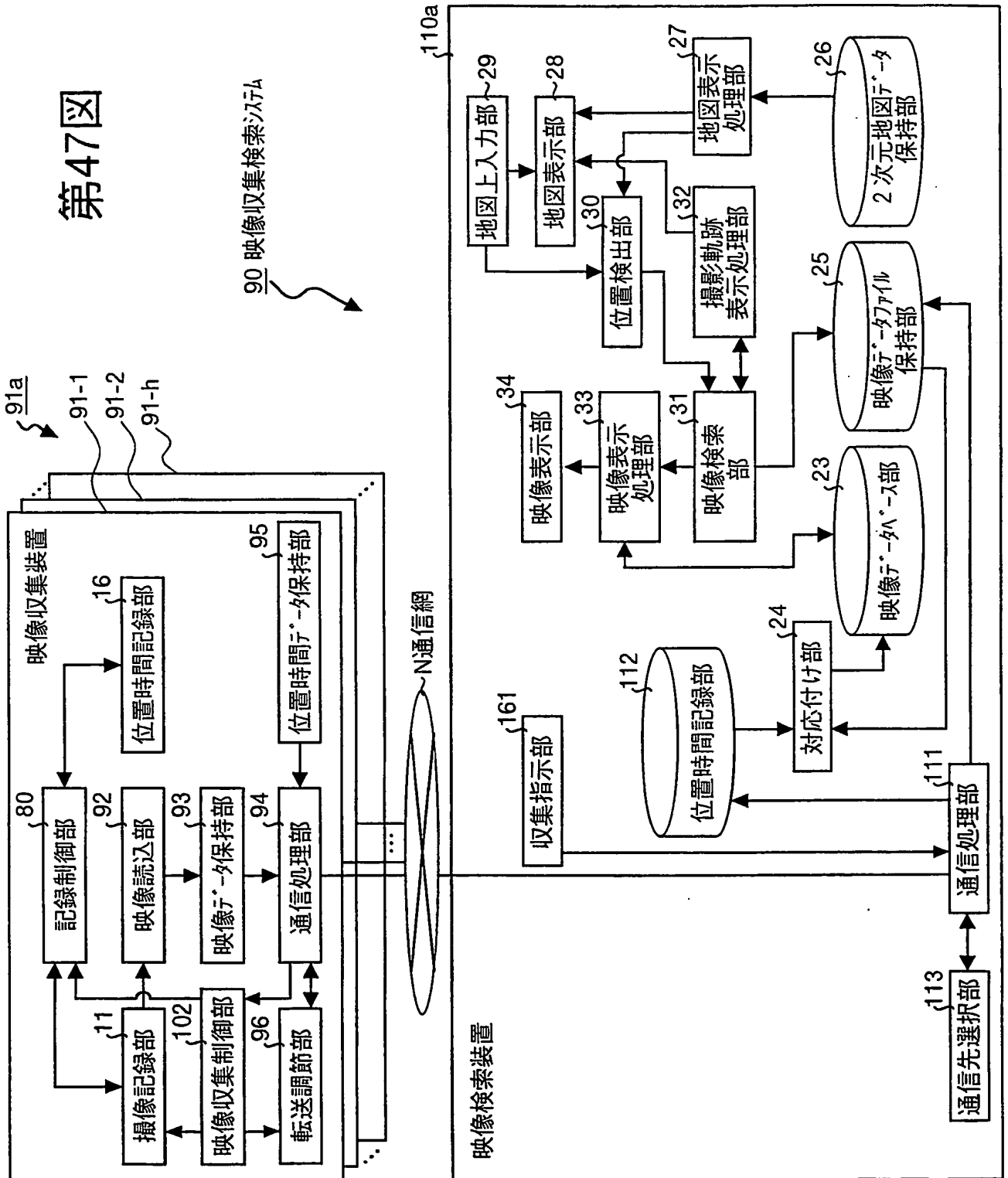
第45図



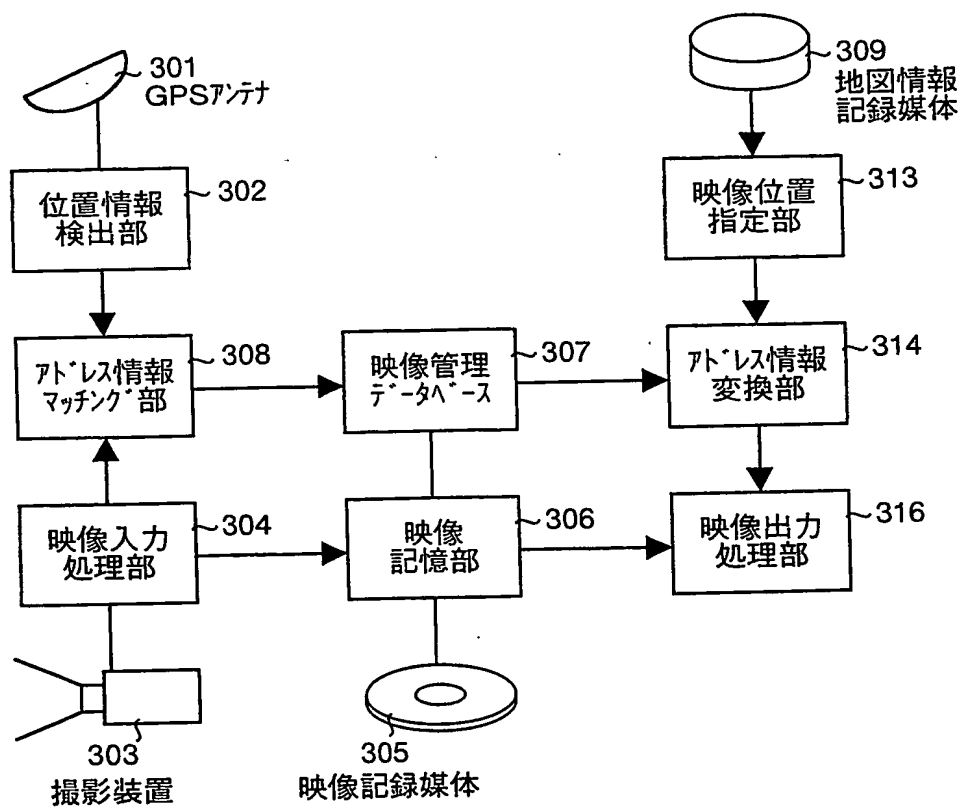
第46図



第47図



第48図



E P 〃 U S P C T

国際調査報告

(法 8 条、法施行規則第40、41条)
〔P C T 1 8 条、P C T 規則43、44〕

出願人又は代理人 の書類記号 521184W001	今後の手続きについては、国際調査報告の送付通知様式(P C T / I S A / 2 2 0) 及び下記 5 を参照すること。		
国際出願番号 P C T / J P 0 1 / 0 0 5 6 6	国際出願日 (日.月.年) 2 9 . 0 1 . 0 1	優先日 (日.月.年) 3 1 . 0 1 . 0 0	
出願人 (氏名又は名称) 三菱電機株式会社			

国際調査機関が作成したこの国際調査報告を法施行規則第41条 (P C T 1 8 条) の規定に従い出願人に送付する。
この写しは国際事務局にも送付される。

この国際調査報告は、全部で 3 ページである。

☐ この調査報告に引用された先行技術文献の写しも添付されている。

1. 国際調査報告の基礎

a. 言語は、下記に示す場合を除くほか、この国際出願がされたものに基づき国際調査を行った。

☐ この国際調査機関に提出された国際出願の翻訳文に基づき国際調査を行った。

b. この国際出願は、ヌクレオチド又はアミノ酸配列を含んでおり、次の配列表に基づき国際調査を行った。

☐ この国際出願に含まれる書面による配列表

☐ この国際出願と共に提出されたフレキシブルディスクによる配列表

☐ 出願後に、この国際調査機関に提出された書面による配列表

☐ 出願後に、この国際調査機関に提出されたフレキシブルディスクによる配列表

☐ 出願後に提出した書面による配列表が出願時における国際出願の開示の範囲を超える事項を含まない旨の陳述書の提出があった。

☐ 書面による配列表に記載した配列とフレキシブルディスクによる配列表に記載した配列が同一である旨の陳述書の提出があった。

2. ☐ 請求の範囲の一部の調査ができない (第 I 欄参照)。

3. ☐ 発明の単一性が欠如している (第 II 欄参照)。

4. 発明の名称は ☒ 出願人が提出したものを承認する。

☐ 次に示すように国際調査機関が作成した。

5. 要約は ☒ 出願人が提出したものを承認する。

☐ 第 III 欄に示されているように、法施行規則第47条 (P C T 規則38.2(b)) の規定により国際調査機関が作成した。出願人は、この国際調査報告の発送の日から 1 カ月以内にこの国際調査機関に意見を提出することができる。

6. 要約書とともに公表される図は、

第 1 図とする。 ☒ 出願人が示したとおりである。

☐ なし

☐ 出願人は図を示さなかった。

☐ 本図は発明の特徴を一層よく表している。

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int Cl⁷ H04N 5/765, 5/907, 7/18, G09B 29/00, G06T 17/50

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int Cl⁷ H04N 5/76-5/956, 7/18, G09B 29/00, G06T 17/50

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報	1922-1996年
日本国公開実用新案公報	1971-2001年
日本国登録実用新案公報	1994-2001年
日本国実用新案登録公報	1996-2001年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
X	JP, 09-252454, A (株式会社東芝) 22.9月.1997 (22.09.97) 全文、第1-15図 (ファミリーなし)	1-5, 7, 9-15, 20-22
X	JP, 10-308917, A (日本サムスン株式会社) 17.11月.1998 (17.11.98) 全文、第1-8図 (ファミリーなし)	1-5, 7, 9-15, 20-22
X	JP, 09-098323, A (松下電器産業株式会社) 08.4月.1997 (08.04.97) 全文、第1-6図 (ファミリーなし)	16

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの
「E」 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの
「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)
「O」 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献
「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&」 同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

18.04.01

国際調査報告の発送日

01.05.01

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)

郵便番号 100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

鈴木 明

印

5C

9185

電話番号 03-3581-1101 内線 3541

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
X	JP, 07-248726, A (株式会社東芝) 26. 9月. 1995 (26. 09. 95) 全文、第 1 - 2 図 (ファミリーなし)	16